**Grupo 3**

**Participantes:**

David Arias Calderón 20181020149

Luis Miguel Polo 20182020158

## Taller 2 Ejercicio 5

**Enunciado**

Implementar un sistema de control predictivo neuronal para una planta con la siguiente función de transferencia:

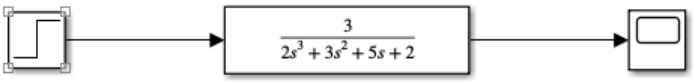
$$G(s) = \frac{3}{2s^3 + 3s^2 + 5s + 2}$$

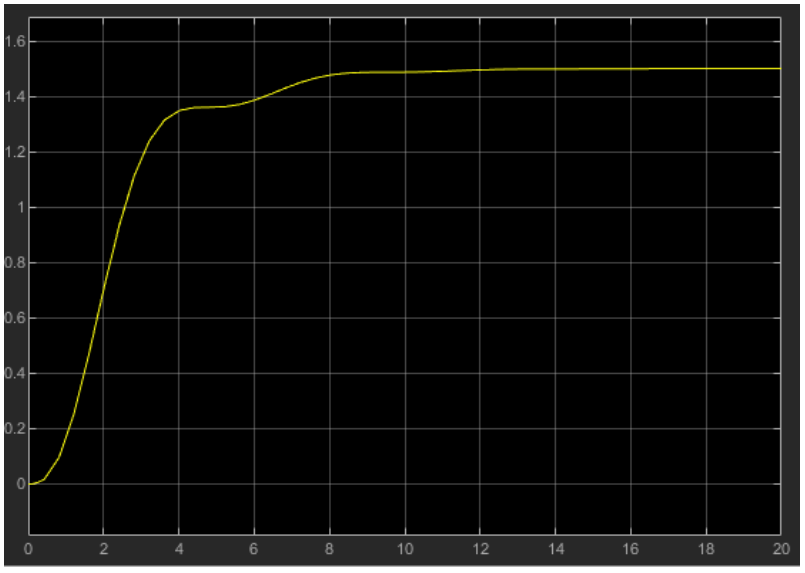
**Requerimientos de diseño**

- Entrada de referencia escalón unitario μ(t).
- Oscilación en estado estable inferior al 10%.

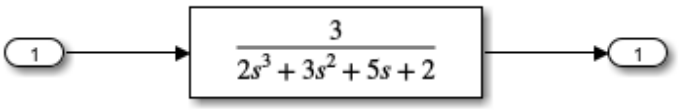
## Solución

### Gráfica de la función de transferencia

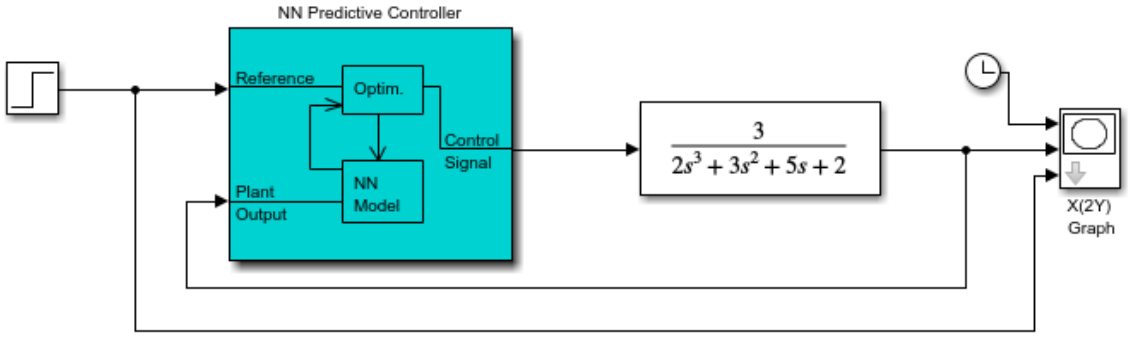


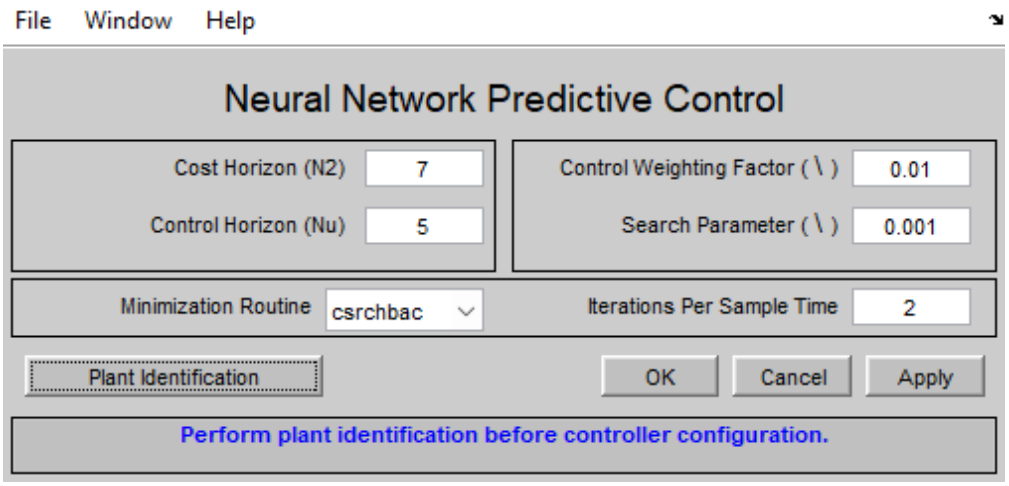
## Modelo de la planta

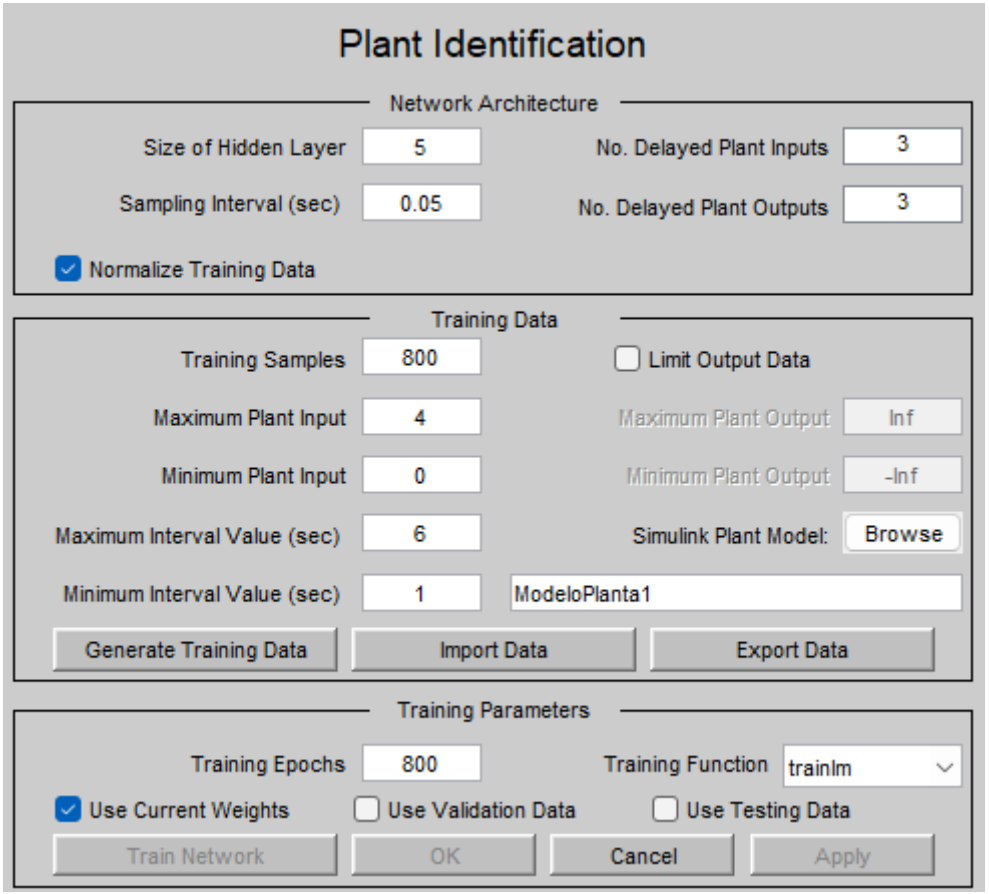



## Sistema de control predictivo neuronal en simulink

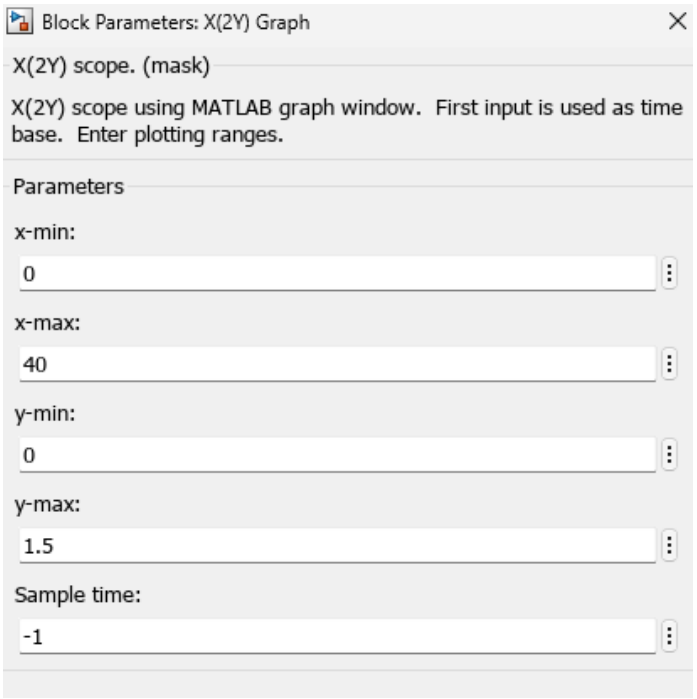



## Configuración del sistema de control






## Configuración de salida



## Gráfica resultante de la simulación