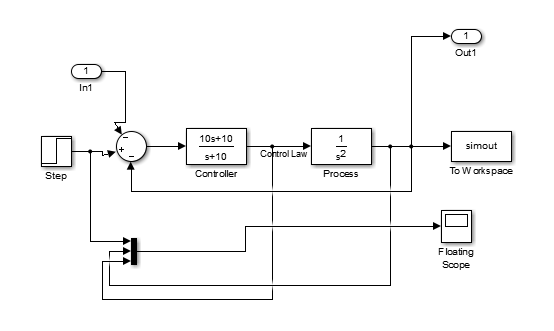
Yorguin Mantilla, Gráficas Práctica 4

4.2 Ejemplo1:

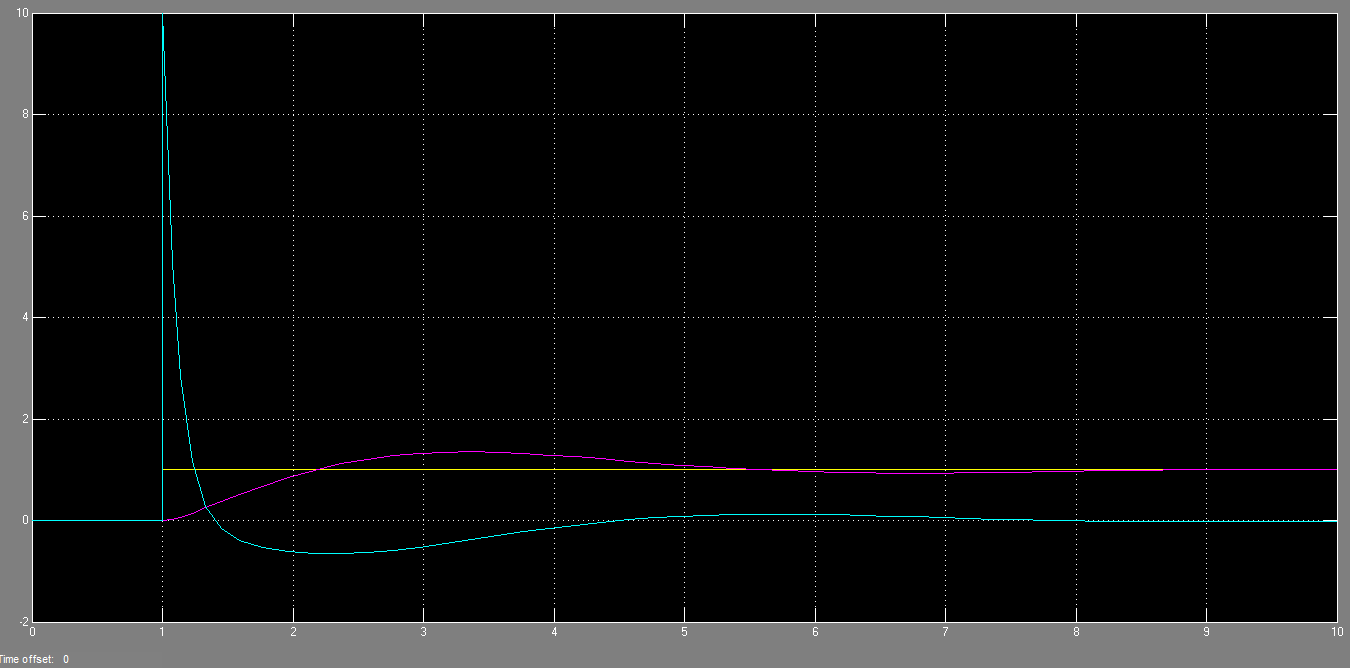


4.5 Scope

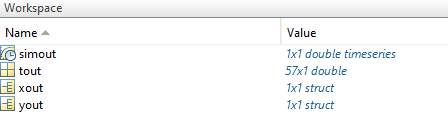
Entrada: Amarillo

Salida: Violeta

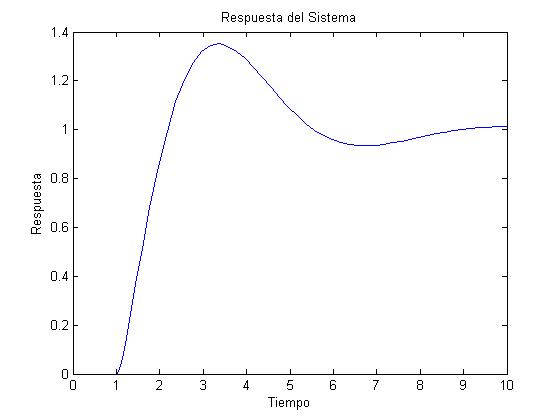
Ley de Control: Cyan



4.5 Variables en el entorno de trabajo de matlab:

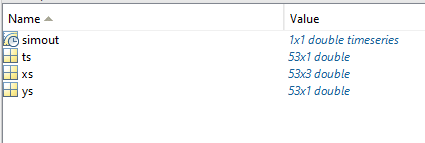


4.6 Grafica de la respuesta de Ejemplo1

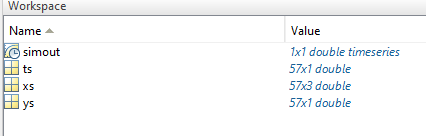


4.7

[ts,xs,ys]=sim('ejemplo1',5)

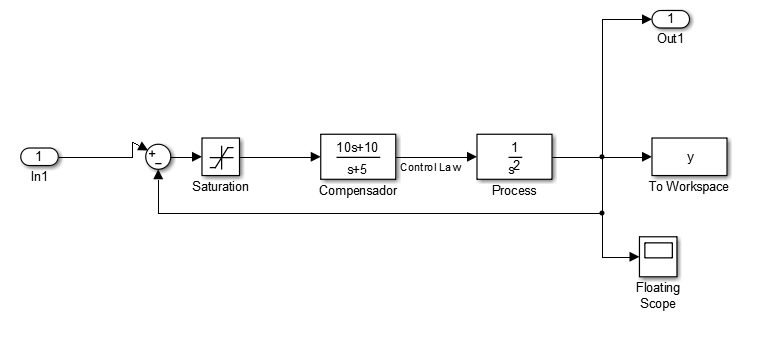


[ts,xs,ys]=sim('ejemplo1')

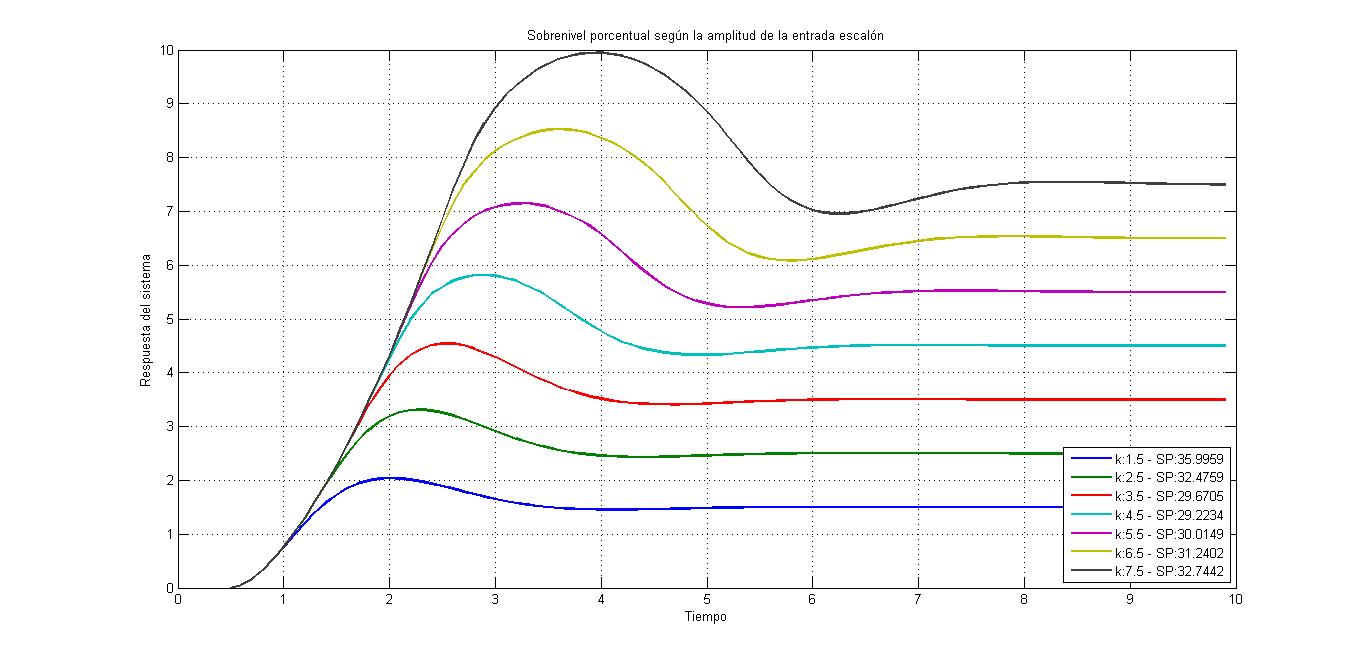


4.8

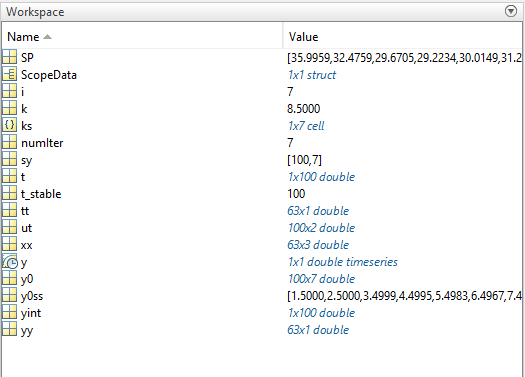
Ejemplo2:



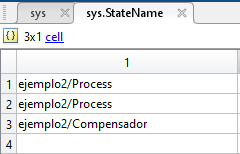
Grafica de sobrenivel percentual de varias respuestas

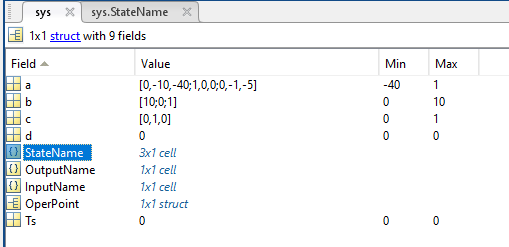


Variables de entorno



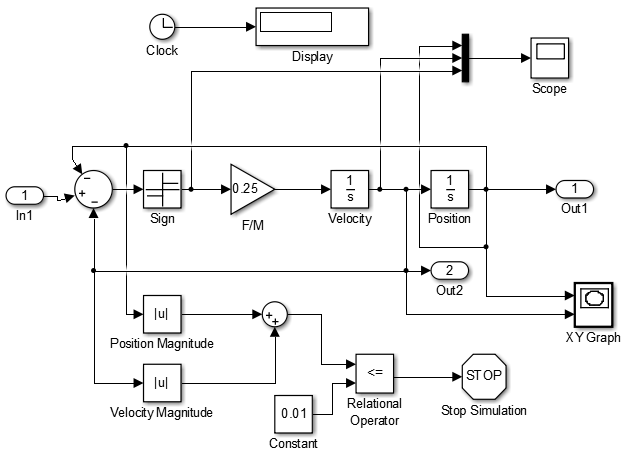
Sistema obtenido por linmod





5

Sistema cohetes-carro



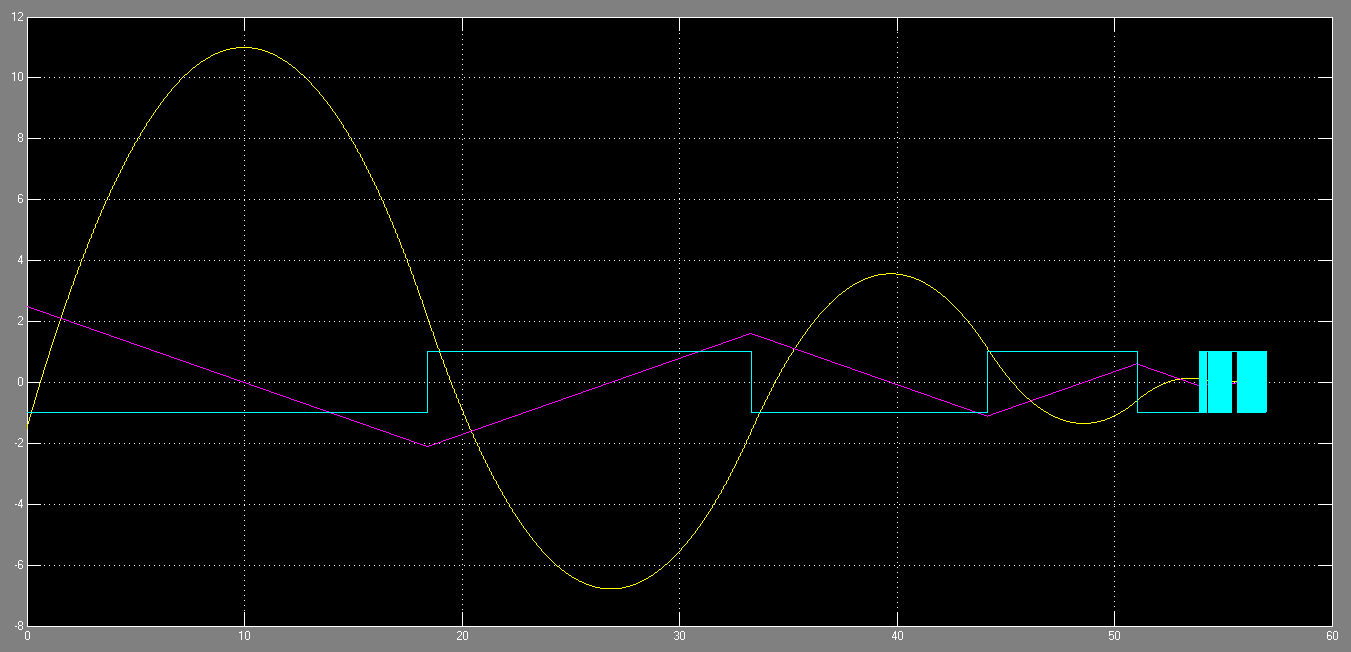
Señales

Violeta : Velocidad

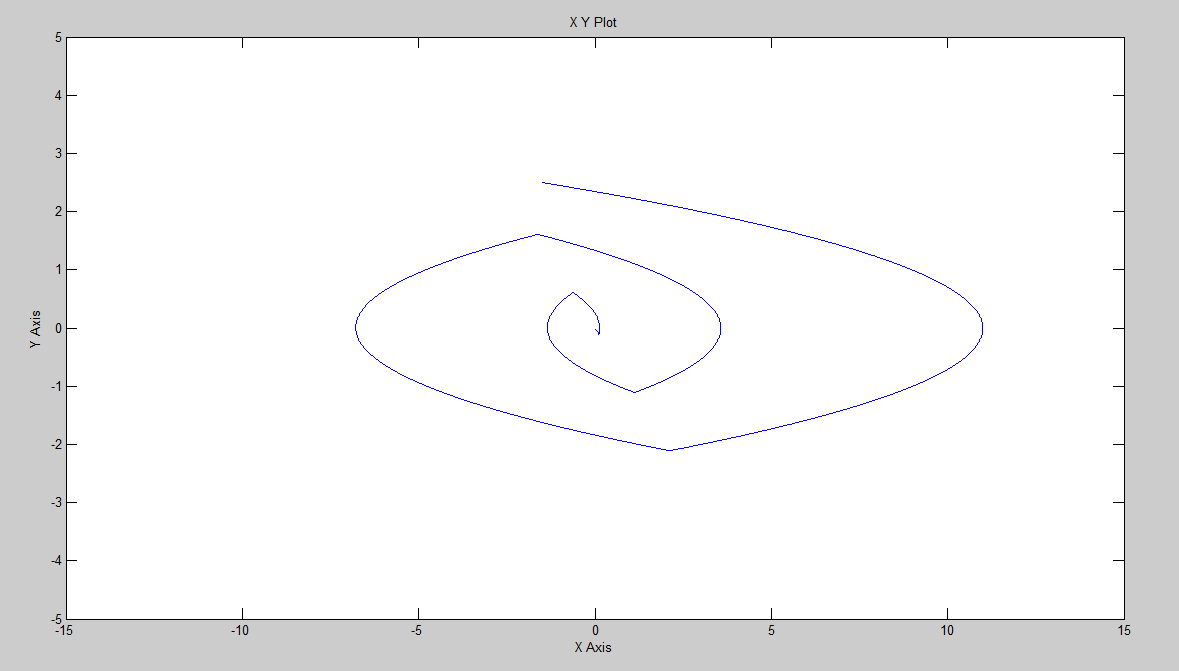
Amarillo: Posición

Cyan: Signo (Ley de control)

Nótese la conmutación de alta frecuencia del final.



Plano de fase: X: Posición , Y: Velocidad



Modo deslizante que va directo al estado estable:

