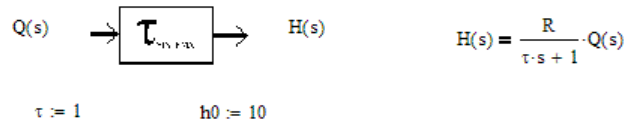


# CONTROL AUTOMATICO DE PROCESOS

SISTEMA DE PRIMER ORDEN

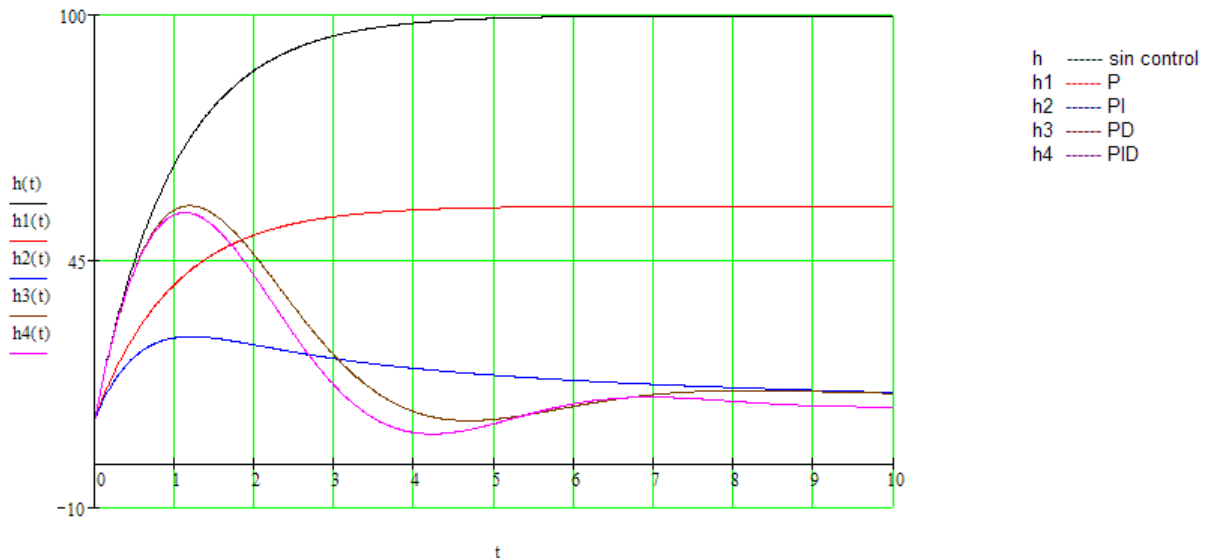
$$\tau \cdot \left( \frac{d}{dt} h(t) \right) = R \cdot q_A - h(t)$$



ESCALON       $h_{lim} := 100$        $A := h_{lim} - h_0$        $A = 5$

CONTROL P       $K_c := 0.9$   
CONTROL I       $\tau_I := 0.9$   
CONTROL DERIVATIVO       $\tau_D := 8$

Reference: C:\CONTROL AUTOMATICO DE PROCESOS\CONTROLADORES2.mcd(R)



Archivos MathCAD Versión 2001 Profesional o superior  
[CONTROLADORES.mcd](#)  
[CONTROLADORES2.mcd](#)

NOTA:

1. Descargue los archivos \*.mcd
2. Guárdelos con los nombres indicados arriba en un mismo directorio como archivos tipo texto sin formato.
3. Proceda a correr el MathCAD

[Ing. Federico G. Salazar](#)