

Control PID en Arduino

Profesor: Ing. Israel Chaves Arbaiza

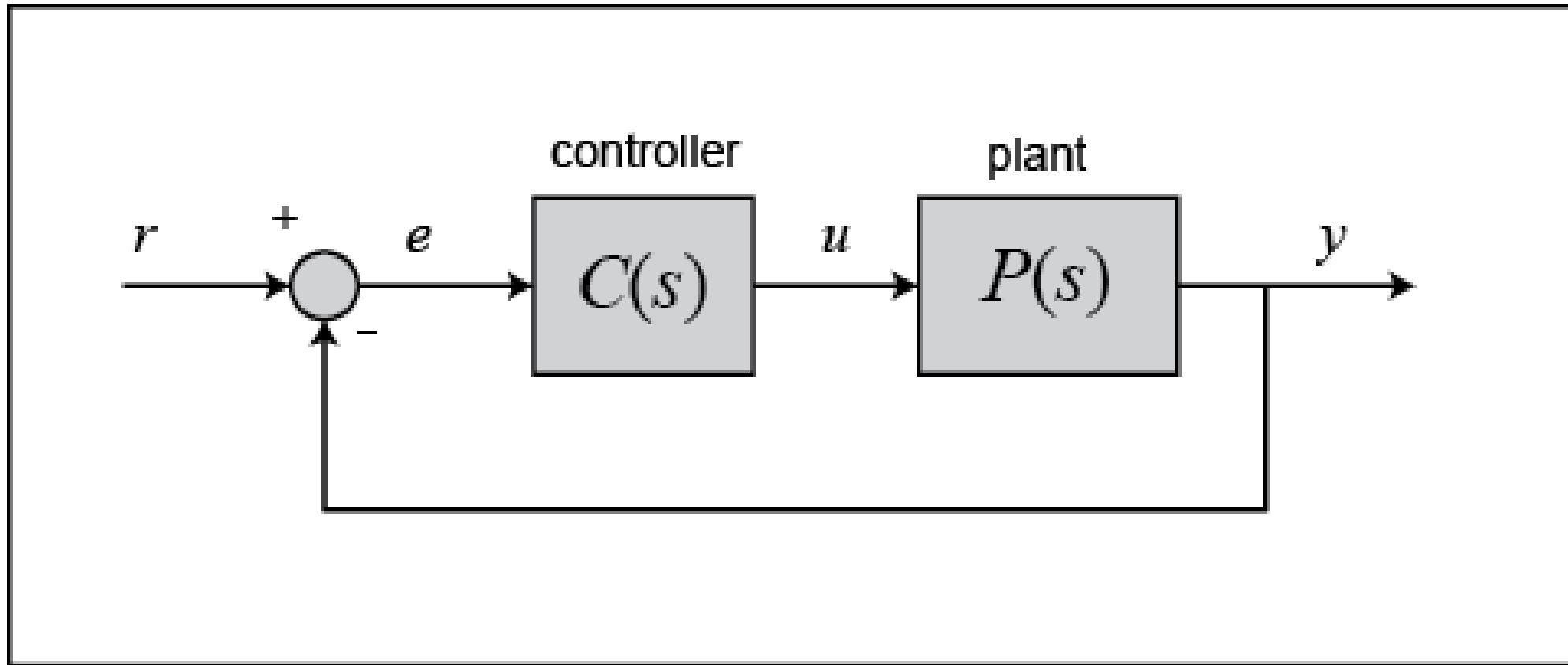
Curso: Electrónica Básica



Objetivos de la clase

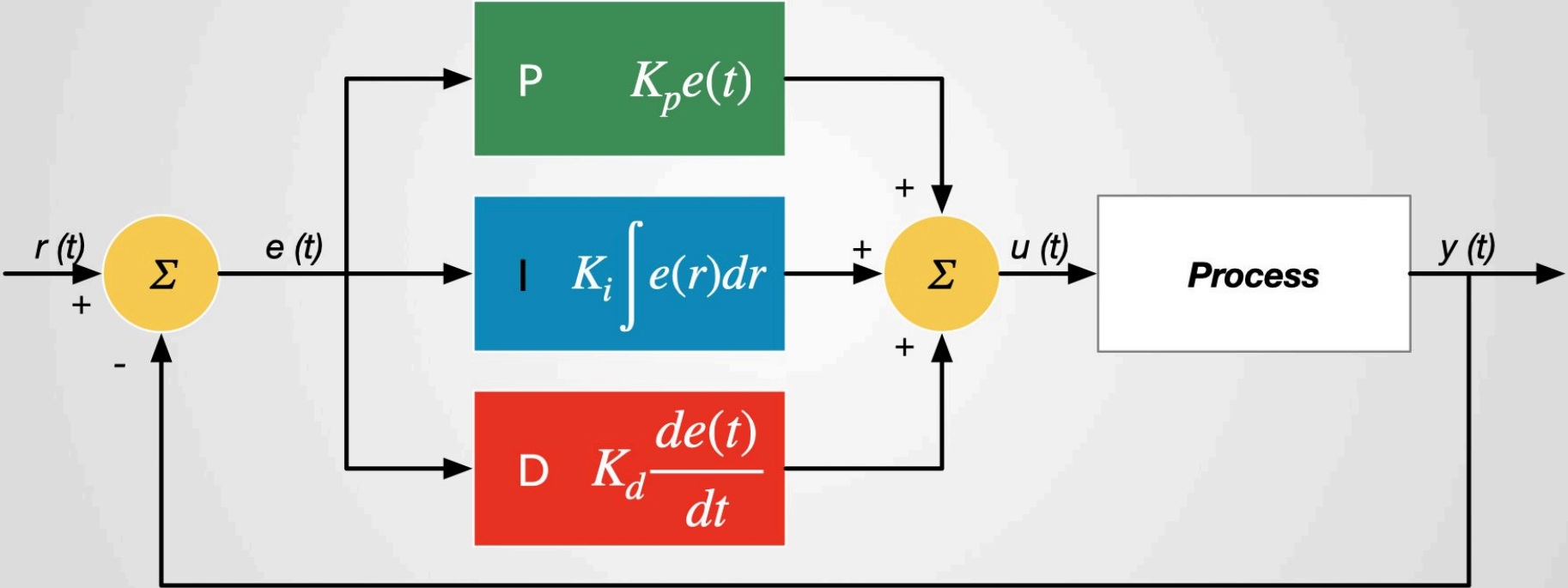
- Entender qué es un control PID
- Consideraciones para seleccionar las constantes K
- Cómo implementarlo en Arduino

Bloque de control en un sistema



Control PID

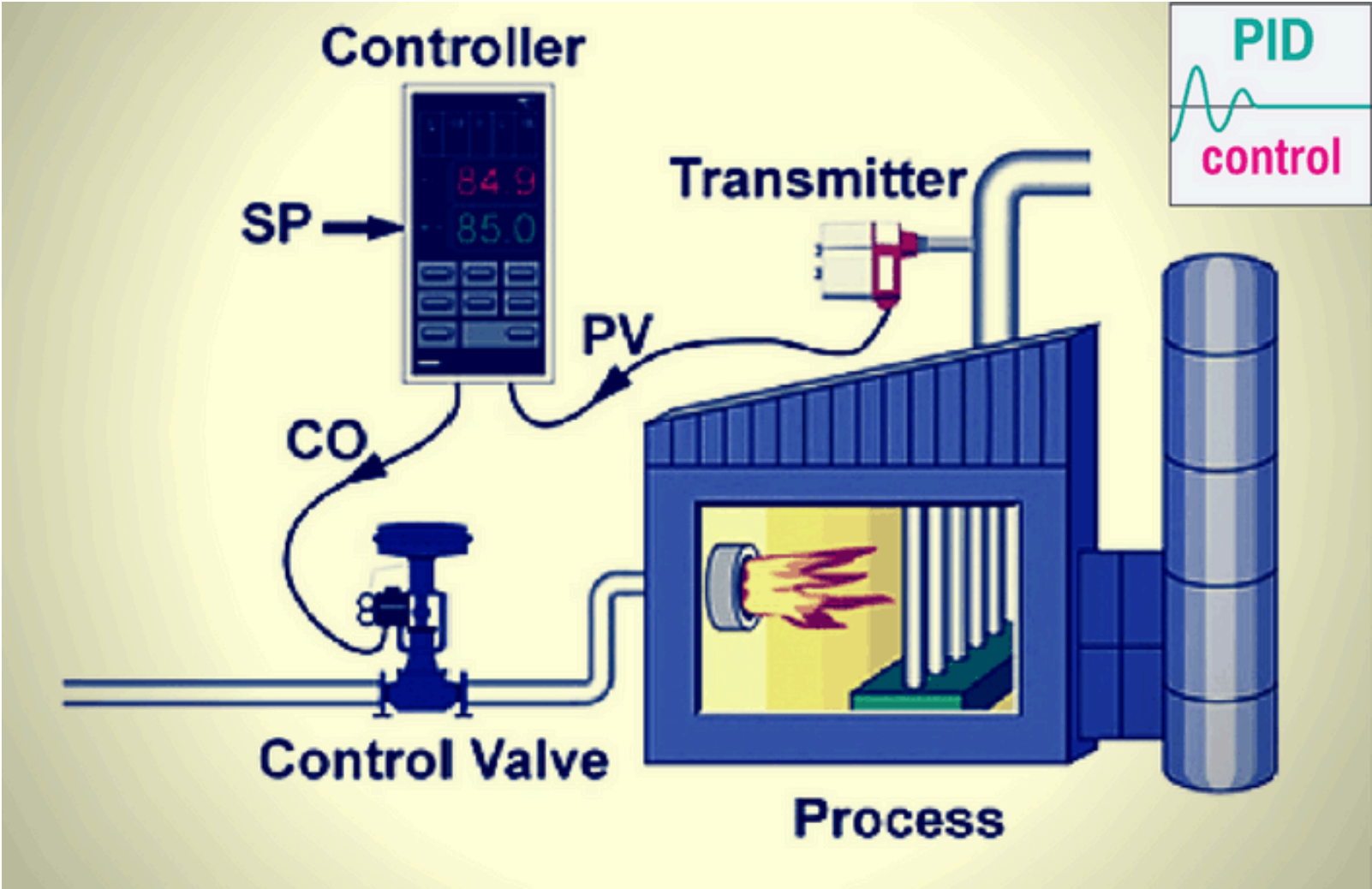
How PID Works



Control PID

- K_p ajusta la salida proporcionalmente al error. Hace que el control reaccione más rápido pero puede subir rápidamente también.
- K_d la constante derivativa ayuda a anticipar el error, amortigua la señal
- K_i la constante integral baja el error de estado estacionario, ayudando a disminuir el error entre la salida y la referencia deseada

Control PID



Control PID

