

Contenido

CAPITULO 1 - Introducción General.	
1. El problema del control multivariable	1
2. Distintas formas de encarar el problema	2
CAPITULO 2 - El método INA.	
1. Conceptos Básicos	4
2. Criterio para la estabilidad de sist. multiv.	6
3. Características del controlador	7
4. Formas de obtener la dominancia en la matriz QI	8
5. Ventajas del Método	10
CAPITULO 3 - Descripción del programa CADINA .	
1. Objeto del programa	12
2. Equipo Utilizado	12
3. Características del programa	12
3.1 Menús	14
CAPITULO 4 - Ejemplos de diseño por el Método INA usando el programa CADINA	
1. Introducción	19
2. Ejemplos	
2.1 Caso 1 : Pseudodiagonalización	19
2.2 Caso 2 : Combinac. lineales entre columnas de QI usando la matriz LI	24
CAPITULO 6 - Trabajo Experimental.	
1. Introducción	30
2. Descripción de la planta	30

3. Modelado de la planta	31
4. Diseño del Controlador usando el Método INA	36
5. Equipo Utilizado	40
6. Programa de Control - Organización Básica	42
7. Detalles Experimentales	45
8. Resultados Experimentales	47
8.1 Experiencia 1	47
8.2 Experiencia 2	48
8.3 Experiencia 3	49
8.4 Experiencia 4	50
8.5 Experiencia 5	51
8.6 Experiencia 6	52
8.7 Experiencia 7	53
8.8 Experiencia 8	54
9. Discusión de resultados	55

CAPITULO 6 - Conclusiones	57
-------------------------------------	----

APENDICE A - Listado del programa CADINA

1. Programa principal y rutinas algoritmicas del menú ppal. del programa.	
MAINOO	59
INITKL	60
FILCOL	61
SEUDIA	62
INVERT	64
2. Rutinas para entrada de datos	
ENTDAT	67
LECTUR	72

GENFIL	72
LO0001	73
VERDAT	74
PREPAR	74
3. Rutinas para Graficación	
MAINGR	78
PREPLO	80
EJES	82
CIRCA	83
GRAPA1	84
GINAX1	85
4. Rutinas complementarias	
EVALFN	88
SEMBL	88
PRECOM	89
AMAXI	90
PAUSA	91

APENDICE B - Listado del programa de Control.

1. Rutina de entrada de datos.	92
2. Rutina de organización	96
3. Rutina de control	98
4. Rutina de salida de datos	99

REFERENCIAS	103
-----------------------	-----