

## Pràctica 2: Identificació de sistemes dinàmics

**Objectius:** Entendre el concepte d'identificació, trobar el model de diferents sistemes dinàmics (o estàtics) i fer la simulació. Diferenciar entre sistemes dinàmics i estàtics.

1. Mesurant el nivell/velocitat amb sensors diferents a la boia/tacodinamo modelitzeu aquest sensors+condicionadors.
2. A partir de la resposta a una entrada graó identifiqueu el vostre sistema (driver, motor/motobomba+dipòsit, sensor+condicionador).
3. A partir de les dues funcions de transferència (punts 1 i 2) feu el diagrama de blocs del sistema.
4. Feu el control en llaç obert per tal que el nivell del dipòsit sigui del \_\_\_\_\_ o la velocitat del motor sigui de \_\_\_\_\_ .
5. Amb la funció de transferència obtinguda amb la identificació simuleu amb el Simulink el graó que abans heu introduït. Compareu la resposta real amb la simulada per tal de assegurar-vos que teniu un bon model.

Fitxes: 1.1, 1.2, 1.12, **2.1, 2.2, 2.4, 2.6.**