

Índice

| | |
|--|----|
| Capítulo 1. Introducción..... | 1 |
| 1.1 Estudio del estado del arte | 3 |
| 1.2 Planteamiento del problema | 4 |
| 1.2 Objetivos | 4 |
| 1.3 Justificación..... | 4 |
| Capítulo 2.Antecedentes..... | 5 |
| 2.1 Teoría de control PID | 5 |
| 2.2 Funciones wavelet | 7 |
| 2.3 Redes neuronales artificiales | 9 |
| 2.4 Teoría wavenet | 10 |
| Capítulo 3.Módulo CompactRIO de National Instruments | 14 |
| 3.1 Plataforma de desarrollo CompactRIO | 15 |
| 3.2 Instalación y configuración | 17 |
| Capítulo 4. Desarrollo del control PID wavenet..... | 22 |
| 4.1 Algoritmos del control PID..... | 22 |
| 4.2 Algoritmo wavenet..... | 23 |
| Algoritmo de sintonización | 24 |
| Cálculo de la variación del vector W | 25 |
| Cálculo de la variación del vector B | 26 |
| Cálculo de la variación del vector A..... | 27 |
| Cálculo del gradiente del vector C | 28 |
| Cálculo del gradiente del vector D | 29 |
| Cálculo del gradiente del vector de ganancias K | 30 |
| Capítulo 5. Programación del algoritmo en LabVIEW | 31 |
| 5.1 Programación del algoritmo y código en LabVIEW..... | 31 |
| 5.1.1 Programación en el FPGA cRIO-9102..... | 31 |

| | |
|--|----|
| 5.1.2 Programación en el HOST cRIO 9002 | 33 |
| 5.1.3 Programación de la interfaz de usuario | 40 |
| Capítulo 6. Resultados de simulación y experimentales..... | 44 |
| 6.1 Simulaciones en LabVIEW | 44 |
| 6.2 Pruebas con el simulador de procesos | 48 |
| Capítulo 7. Conclusiones | 58 |
| Bibliografía | 59 |