Mecatrónica

Modelo, simulación y control de sistemas físicos

Autor
Luini Leonardo Hurtado Cortés

Sinopsis

Este libro está dirigido a estudiantes de carreras de ingeniería. Proporciona un panorama interdisciplinario en el campo del modelado, la simulación y el control de sistemas físicos presentes en los equipos mecatrónicos. Desarrolla una metodología para la comprensión de diferentes sistemas físicos, su representación matemática, el análisis y el posterior diseño de controladores y compensadores monovariables o reguladores y observadores multivariables. Cada temática va acompañada de ejemplos solucionados para afianzar el aprendizaje, igualmente, cuenta con novedosas ilustraciones. Como soporte para el desarrollo de los ejemplos se utiliza la herramienta computacional Matlab®, que facilita la simulación y el análisis de diferentes sistemas físicos. Como complemento, el texto tiene un apéndice con la síntesis de los conceptos matemáticos previos para abordar las temáticas de modelado, análisis y diseño de sistemas físicos y su control.



Impreso

Año de publicación: 2022

Presentación: Tapa blanda o Bolsillo

Tamaño: 22 x 13.5 cm

Número de páginas del contenido principal: 530 Páginas

ISBN13: 9789587873184

$45.000 COP

LH

Sobre el autor

Luini Leonardo Hurtado Cortés

2026 © Sistema Integrado de Metadata Estandarizada desarrollado por Hipertexto - Netizen

E-Book

Año de publicación: 2020

Presentación: EPUB (Digital: descarga)

Tamaño: 39589629 Bytes

Número de páginas de la versión impresa: 532 Páginas

Número de páginas con contenido: 532 Páginas

ISBN13: 9789587874433

$36.000 COP

IBD

Año de publicación: 2022

Presentación: Libro

Tamaño: 24 x 17 cm

Número de páginas del contenido principal: 530 Páginas

ISBN13: 9789587873184

$129.078 ARS



Palabras clave

Mecatrónica; Ingeniería; Modelado; Simulación; Control de sistemas; Interdisciplinario

2026 © Sistema Integrado de Metadata Estandarizada desarrollado por Hipertexto - Netizen