

## **Función que representa la señal de control**

La función que representa la ley de control responde a:

$$u(t) = g \left( \begin{array}{l} y^d(t+1), y^d(t), \dots, y^d(t-nD+2); \varepsilon(t), \dots, \varepsilon(t-nC+1); \\ y(t), \dots, y(t-nA+1); u(t-d), \dots, u(t-d-nB+1) \end{array} \right)$$

donde las variables de entrada (retrasadas) se describen por:

$nD$ : Número de valores del modelo de referencia que se pretende seguir.

$nC$ : Número de errores entre la salida de la planta y el modelo de referencia que se pretende seguir.

$nA$ : Número de valores de la salida de la planta que se consideran.

$nB$ : Número de valores de la señal de control que se consideran.

y

$d$ : Retardo de la señal de control.

