

ÍNDICE

1. Introducción	11
2. Función de transferencia	21
3. Precisión en régimen permanente	45
4. Respuesta temporal	61
5. Respuesta en frecuencia	81
6. Estabilidad	93
7. Técnicas basadas en la respuesta en frecuencia del lazo abierto ...	105
8. Diseño de controles por respuesta en frecuencia	123
A. Tabla de Transformadas de Laplace	147
B. Retardo	149
C. Modelo de servo para un robot	155
D. Especificaciones de respuesta dinámica	159
E. Resumen de diseño analítico	165
F. Reguladores PID	169
G. Lugar de las raíces	179