

CONTROL DE PENDULO INVERTIDO USANDO LOGICA DIFUSA

RESUMEN - En este artículo se explica como se usa la lógica difusa para realizar el control de uno de los principios básicos de la robótica como lo es el péndulo invertido. Inicialmente se muestra el diseño del sistema y posteriormente la implementación realizada usando para esto los softwares Matlab y Labview.

Integrantes: Luis Fernando Pedraza, Giovanny Novoa Muñoz, Jonathan Rojas Caicedo, Jenny Paola Ruiz Ramírez

Institución: Universidad Cooperativa de Colombia, programa Ingeniería Electrónica y Telecomunicaciones

Dirección electrónica: pedrazaluis2001@yahoo.es

Teléfonos: 2749508, 3323565 ext 160, 3158669151