D_1	X'_{d1}	X_{d1}	H_1	T'_{d1}	P_{m1}	B_{12}	B_{23}
5	0.252	1.863	1	6.9	0.35	0.56	0.6
D_2	X'_{d2}	X_{d1}	H_2	T'_{d2}	P_{m2}	B_{13}	ω_s
3	0.319	2.36	2	7.96	0.35	0.53	1

Tabla 2.1: Parámetros para el sistema de potencia multimáquinas

También, de las figuras se observa que el controlador en modos deslizante, con la superficie de conmutación (2.20) proporciona un mejor desempeño transitorio que el controlador con la superficie de conmutación (2.19). Sin embargo, cuando los controladores basados en modos deslizantes se comparan con el controlador Hamiltoniano, el controlador en modos deslizantes presenta mejor tiempo de convergencia.

Con relación a la magnitud de la ley de control, se percibe en las gráficas 2.11 - 2.12, que el consumo de energía no difieren mucho del controlador hamiltoniano.

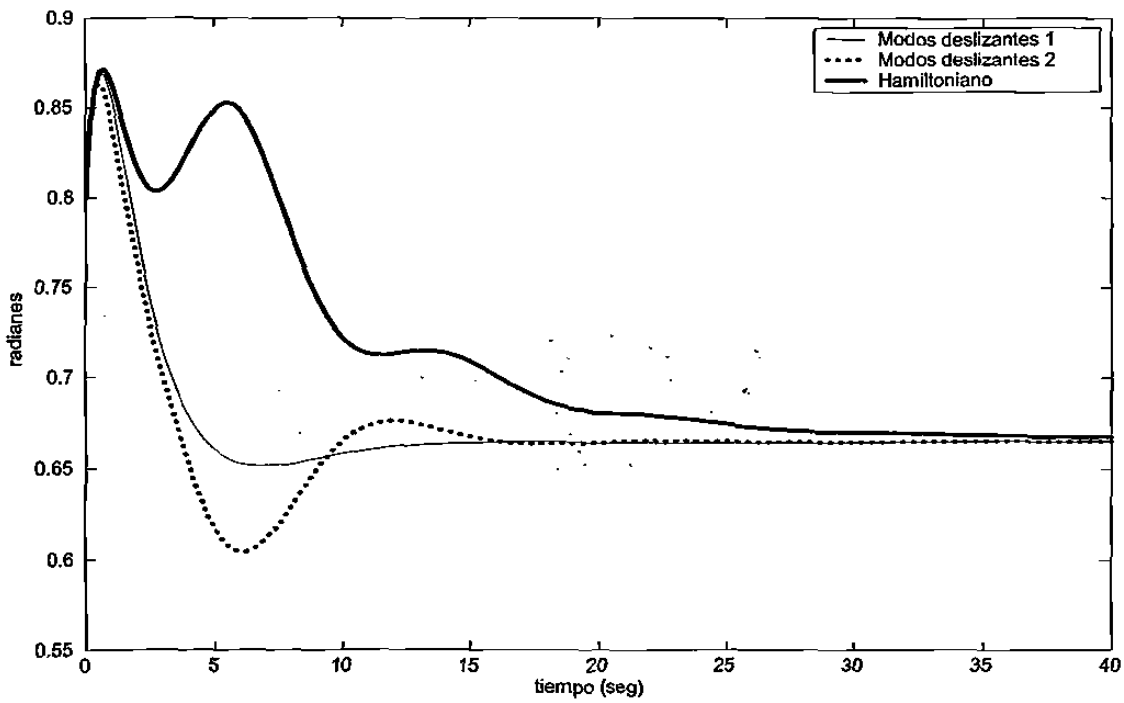

Figura 2.5: Ángulo de potencia del generador 1.