

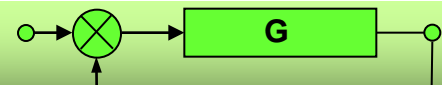


**Docentes:** Ing. Gustavo Uicich – Prof. Asociado  
Dr. Rogelio García Retegui – JTP  
Dr. Nicolas Wassinger – A1

---

**Temario por Unidades:**

- Diseño de compensadores continuos con AOV.
- Análisis de sistemas no lineales mediante Función Descriptiva.
- Análisis de sistemas no lineales mediante Plano de Fase.
- Elementos de transducción de variables.
- Proyecto de sistemas de control de temperatura.
- Proyecto lazo de enganche de fase analógico / digital
- Proyecto de convertidores DC/DC.
- Proyecto de control de velocidad en motores DC.
- Proyecto Levitador Magnético





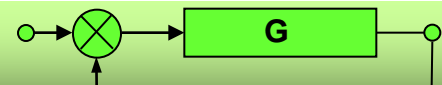
## ESTRUCTURA DEL WEBSITE DE LA MATERIA

CURSO AÑO 2018  
2º Cuatrimestre

<http://www3.fi.mdp.edu.ar/control403>

Novedades

- 1 Integración de la Cátedra
- 2 Horario de Clases
- 3 Contacto con la Cátedra
- 4 Objetivos de la Asignatura y su Inserción en el Plan de Estudio
  - 4.1 Fundamentos
  - 4.2 Objetivos Generales
  - 4.3 Objetivos Específicos
- 5 Contenidos del Curso
  - 5.1 Introducción al Control Aplicado
  - 5.2 Proyecto: Diseño de Sistemas de Control de Temperatura
  - 5.3 Introducción al estudio de Convertidores de Potencia DC/DC
  - 5.4 Proyecto: Control de Velocidad de Motores DC
  - 5.5 Proyecto PLL
  - 5.6 Proyecto Levitador Magnético
- 6 Propuesta Pedagógica
- 7 Cronograma del Curso '16
- 8 Reglamento de Cursado Manual de procedimientos de seguridad para laboratorios
- 9 Material del Curso
  - 9.1 Apuntes de la Cátedra
  - 9.2 Guías de Trabajos Prácticos
  - 9.3 Proyectos
  - 9.4 Links
  - 9.5 Parciales





## SESIONES DE INTERVENCION PEDAGOGICA.

### Sesiones teóricas

Sesiones de resolución de problemas (prácticas tipo 1)

Sesiones de simulación numérica (prácticas tipo 2)

Sesiones de prácticas demostrativas (prácticas tipo 3)

Sesiones de prácticas de laboratorio en grupo

- 1)-Guías de problemas.
- 2)-Enunciados de proyectos.
- 3)-Copia de las presentaciones en formato PPT.
- 4)-Compendios teóricos sobre temas seleccionados desarrollados por la cátedra.
- 5)-Modelos de planta de ejemplo para entorno MatLab - Simulink.
- 6)-Software de evaluación circuital cuasi-lineal.
- 7)-Simulador Java Applet para estructuras de potencia.

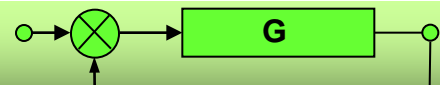
**EVALUACION: 2 Parciales (Pi) – 1 Recuperatorio Totalizador (Pt) + Informe PLL (PLL)**

### HABILITACION:

$0.4 * P1 + 0.4 * P2 + 0.2 * PLL \geq 5 \wedge Pi \geq 4 \wedge PLL \geq 6$  , o bien:  $0.4 * Pj + 0.5 * Pt + 0.1 * PLL \geq 5 \wedge Pi \geq 4 \wedge PLL \geq 6$

### PROMOCION:

$CALIFICACION = 0.4 * P1 + 0.4 * P2 + 0.2 * PLL \wedge Pi \geq 7 \wedge PLL \geq 7$





***ENERGIA SIN CONTROL***



***ENERGIA CONTROLADA***

