

Electrónica y Sistemas de Control Plan 2023 (Ordenanza 1901)

| Departamento: | Ingeniería Mecánica | Carrera | Ingeniería Mecánica |
|--------------------------|-----------------------------------|---------------|---------------------|
| Asignatura: | Electrónica y Sistemas de Control | | |
| Nivel de la carrera | Cuarto | Duración | Anual |
| Bloque curricular: | Tecnologías Básicas | | |
| Carga horaria presencial | 5 hs cátedra | Carga Horaria | 120hs reloj |
| semanal: | | total: | |

Programa analítico, Unidades temáticas

UNIDAD 1: INTRODUCCIÓN A LOS SISTEMAS DE CONTROL

Introducción general. Esquemas básicos de control: Lazo abierto y lazo cerrado. Sistemas de control realimentado, nomenclatura y símbolos. Aplicación de la Transformada de Laplace. Función de transferencia. Diagramas de bloques. Algebra de bloques. Características de los sistemas realimentados: sensibilidad, ganancia, influencias de las perturbaciones y ruido. Diagramas de flujo de señal. Formula de Mason

UNIDAD 2: CARACTERÍSTICAS Y FUNCIONES DE TRANSFERENCIA DE SISTEMAS Y COMPONENTES

Componentes de los sistemas de control. Modelos matemáticos de sistemas físicos. Componentes mecánicos, de traslación y rotación. Componentes eléctricos. Servomotores de corriente continua. Potenciómetro y tacómetro. Interconexión de componentes. Sistemas de control de posición.

UNIDAD 3: ANÁLISIS DE LA RESPUESTA TRANSITORIA.

Señales típicas de prueba. Especificaciones en el dominio del tiempo. Sistemas de primer y segundo orden. Respuesta para entradas impulso, escalón y rampa. Ecuación característica. Parametros relacionales. Frecuencia natural no amortiguada y relación de amortiguamiento. Efectos del incremento de ganancia en sistemas de segundo orden de lazo cerrado.

MARIA EUGENIA LAVORATTO DIRECTORA DIRECCIÓN ACADÉMICA U.T.N. F.R.L.R

Dr. Ing. Matias E. Fernández Director Opto Ing. Mecanica

1



UNIDAD 4: SIMULACION DE SISTEMAS DE CONTROL

Simulación de los sistemas de control. Analogía de la representación de los sistemas físicos - Ejemplos. Resolución de ecuaciones diferenciales mediante, modelado y simulación de sistemas de control (MATLAB - SIMULINK). Simulación en una computadora digital (MATLAB - SIMULINK)

UNIDAD 5: CIRCUITOS DIGITALES

Sistemas de numeración, Álgebra de Boole, Circuitos lógicos digitales. Funciones lógicaspuertas lógicas, Circuitos Integrados, Diseños de circuitos lógicos digitales. Simulación (SIMULINK)

UNIDAD 6: ELECTRÓNICA

Conducción de Sólidos, materiales conductores, aislantes y semiconductores. Diodos, rectificadores, diodo zener, diodo led, fotodiodo, fotorresistores, fuentes de alimentación, filtros. DIRECCIÓN ACADÉMIC.

Circuitos Practicos. Transistores, distintos tipos y aplicaciones. Tiristores, TRIACs. Circuitos de disparo Amplificadores Operacionales, temporizador 555. Aplicaciones. Reguladores de tensión. Sensores Actuadores, PLC, Introducción a ARDUINO. Simulación (MULTISIM).

MARIA EUGENIA LAVORATTO
DIRECTORA
DIRECCIÓN ACADÉMICA

U.T. N. F. R. L. R.

Dr. Ing. Matias E. Fernández Director Doto, Ing. Mecánica