

UNIVERSIDADE SÃO JUDAS TADEU

Faculdade de Tecnologia e Ciências Exatas

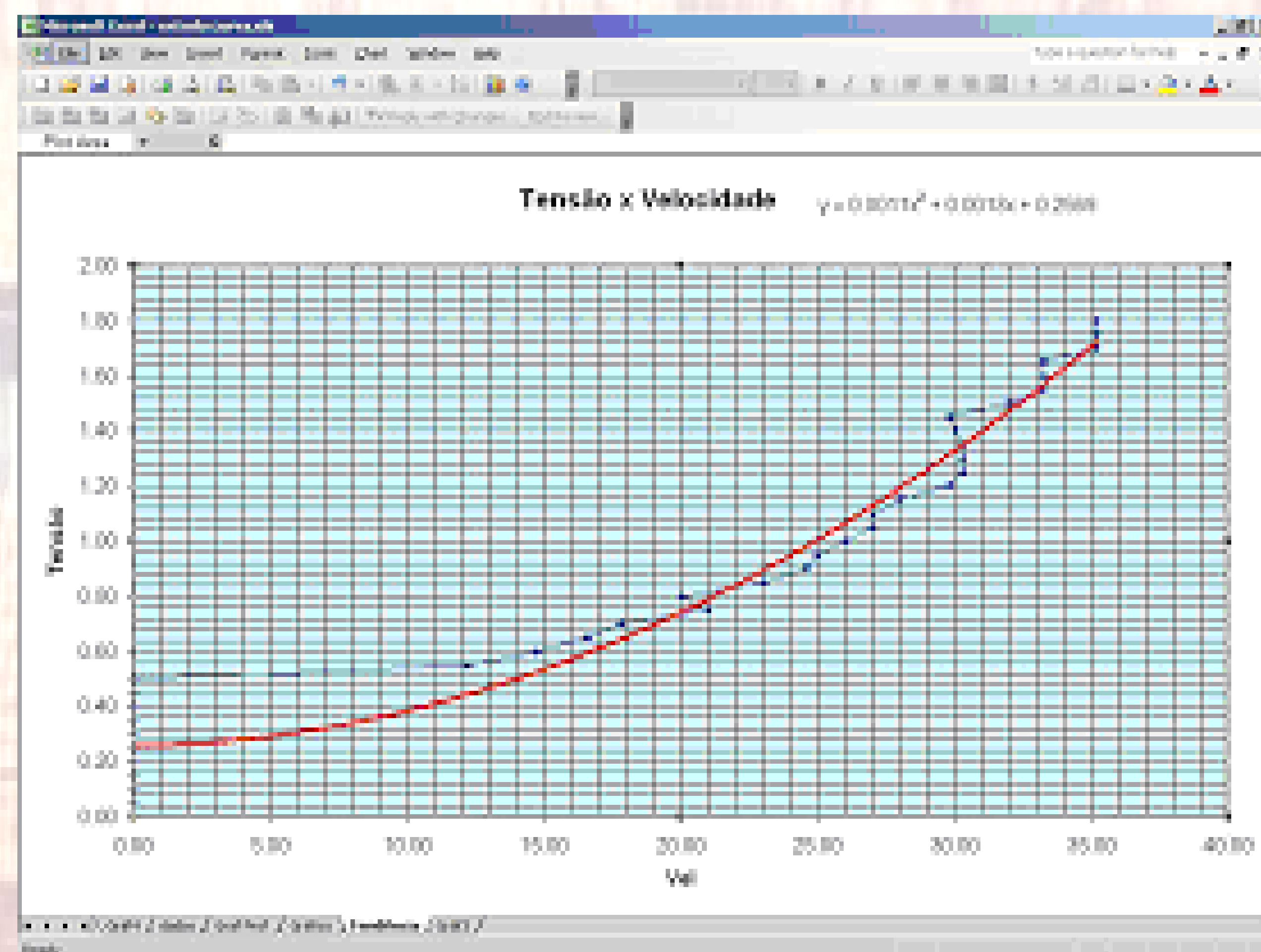
Controle e Automação de um Protótipo Metro-ferroviário

Conhecendo o comportamento dos trens modela-se o sistema para controlar a velocidade.



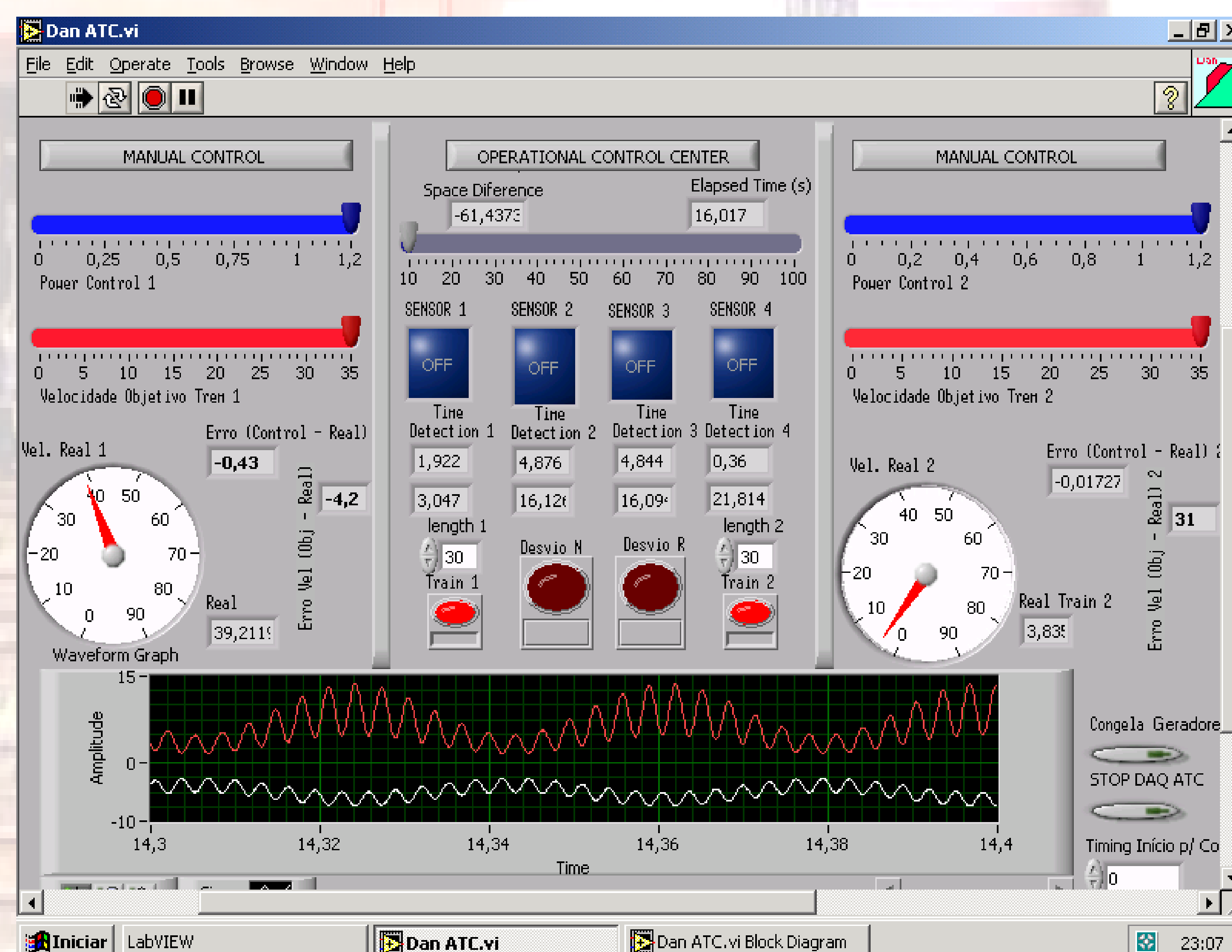
Protótipo.

O controle automático deste protótipo demonstra o conceito de bloco móvel, velocidade e distância controláveis. Com o controle mais eficiente é possível otimizar o sistema de transporte proporcionando aumento na demanda de trens.



Relação - Tensão x Velocidade.

Com a modulação em amplitude multiplexada em frequência pelo software é possível a transmissão (sistema - trens) através dos trilhos.



Tela de Interface do Sistema de Controle.

Faculdade de Engenharia Elétrica - ênfase Eletrônica TG08-2005-EN

Daniel de Oliveira Gatto
daniel_gatto@yahoo.com.br

Eric Machado Arima
eric.arima@ig.com.br

Daniilo Oliveira Martins
daniilo.martins@transporte.alstom.com

Samir Mazzer Chuffi
schuffi@mixtec.com.br

Orientador:

Prof. Dr. Alexandre Brincalepe Campo