	<b>Manual de prácticas del Laboratorio de Señales y Sistemas</b>	Código:	MADO-76
		Versión:	01
		Página:	16 / 97
		Sección ISO:	8.3
		Fecha de emisión:	28 de enero 2019
Facultad de Ingeniería		Área/Departamento: Laboratorio de control y robótica	
La impresión de este documento es una copia no controlada			

## Sistema 1

El esquemático del sistema es

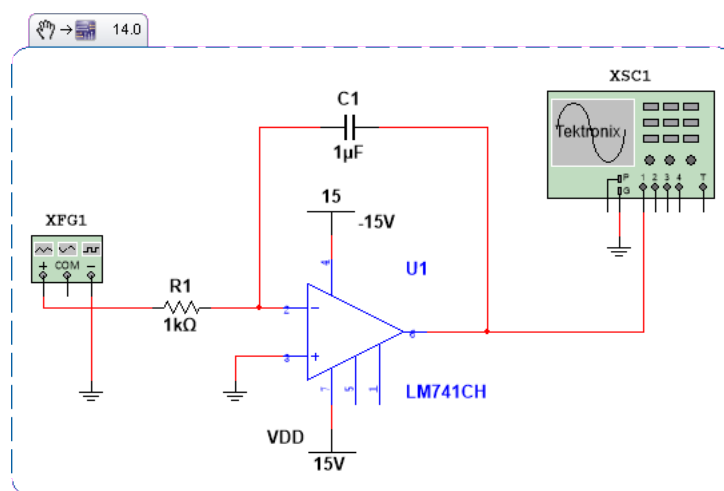


Figura 7. Sistema uno

La forma de alambrear el sistema se muestra en la siguiente imagen

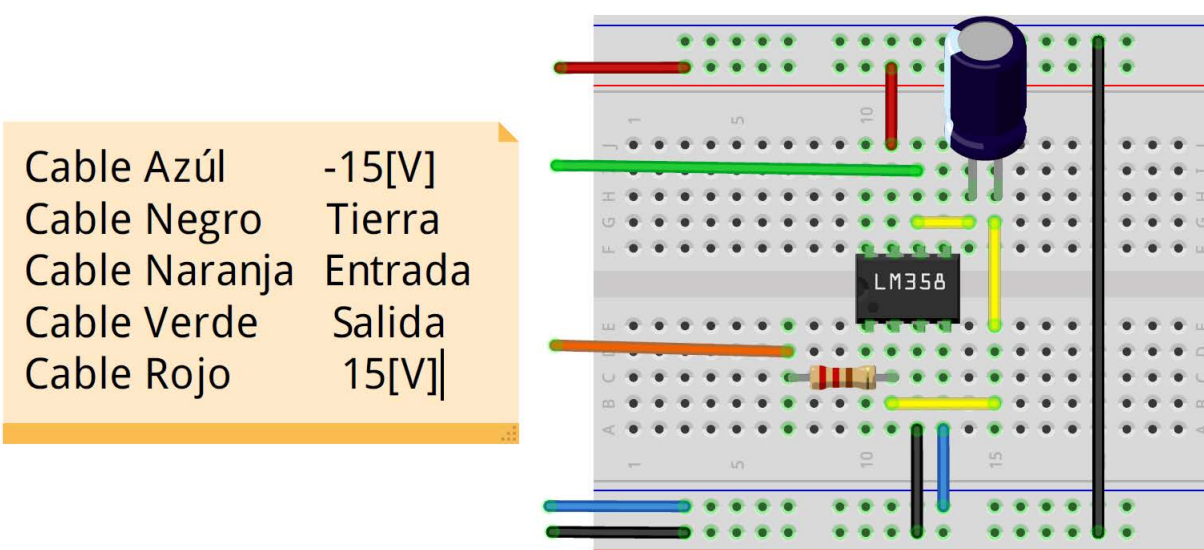



Figura 8. Sistema uno

	<b>Manual de prácticas del Laboratorio de Señales y Sistemas</b>	Código:	MADO-76
		Versión:	01
		Página:	17 / 97
		Sección ISO:	8.3
		Fecha de emisión:	28 de enero 2019
Facultad de Ingeniería		Área/Departamento: Laboratorio de control y robótica	
La impresión de este documento es una copia no controlada			

## Sistema 2

El esquemático del sistema es

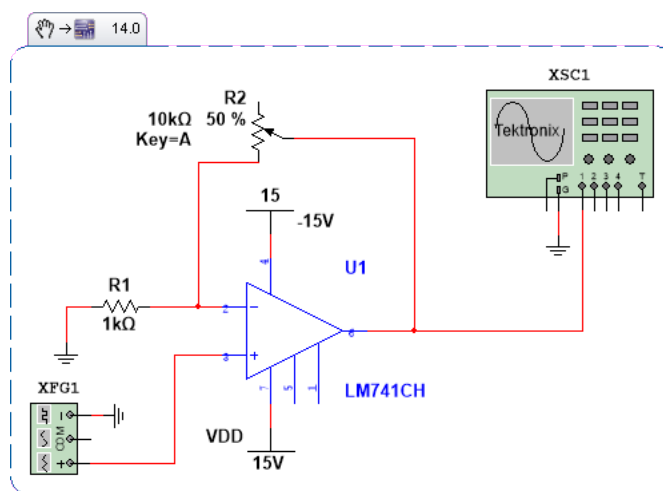


Figura 9. Sistema dos

La forma de alambrear el circuito se muestra en la siguiente imagen

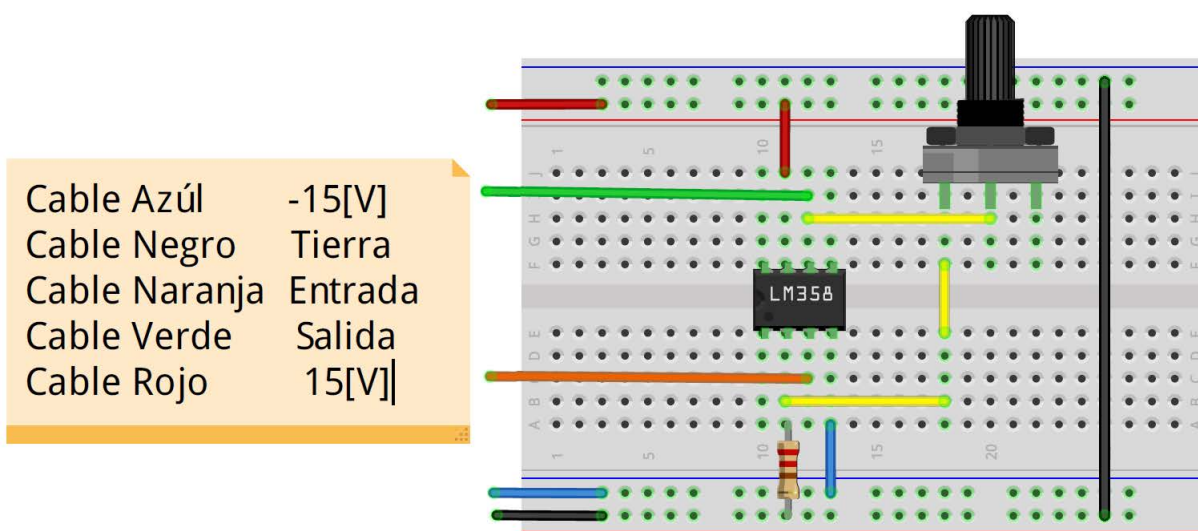



Figura 10. Sistema dos

	<b>Manual de prácticas del Laboratorio de Señales y Sistemas</b>	Código:	MADO-76
		Versión:	01
		Página:	18 / 97
		Sección ISO:	8.3
		Fecha de emisión:	28 de enero 2019
Facultad de Ingeniería		Área/Departamento: Laboratorio de control y robótica	
La impresión de este documento es una copia no controlada			

### Sistema 3

El esquemático del sistema es

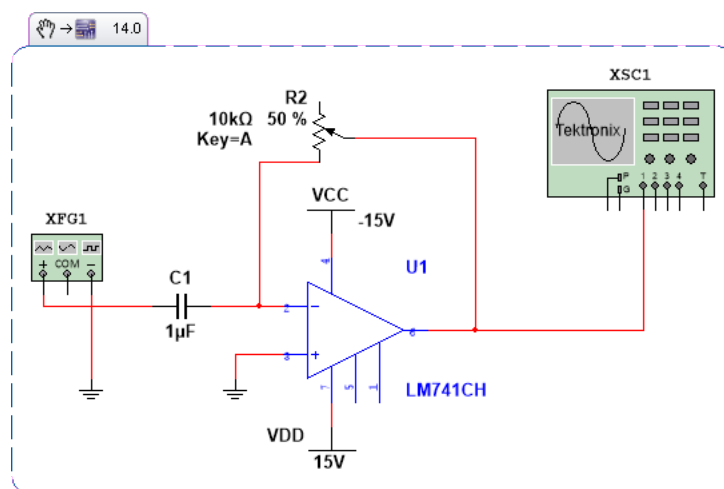


Figura 11. Sistema cinco

La forma de alambrar el circuito se muestra en la siguiente imagen

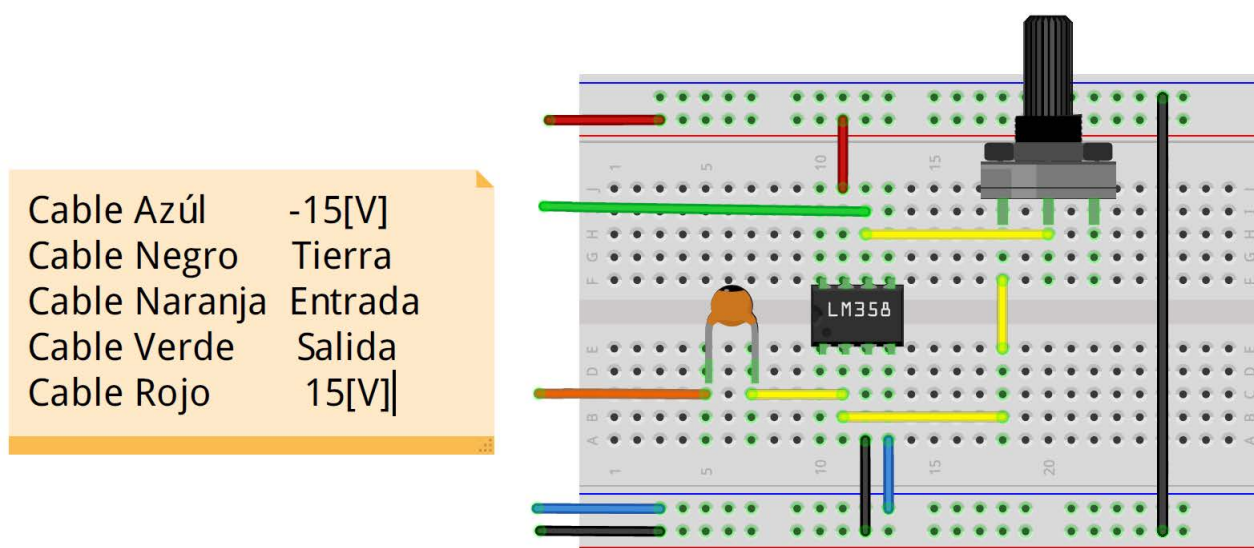



Figura 12. Sistema cinco

	<b>Manual de prácticas del Laboratorio de Señales y Sistemas</b>	Código:	MADO-76
		Versión:	01
		Página:	19 / 97
		Sección ISO:	8.3
		Fecha de emisión:	28 de enero 2019
Facultad de Ingeniería		Área/Departamento: Laboratorio de control y robótica	
La impresión de este documento es una copia no controlada			

#### Sistema 4

El esquemático del sistema es

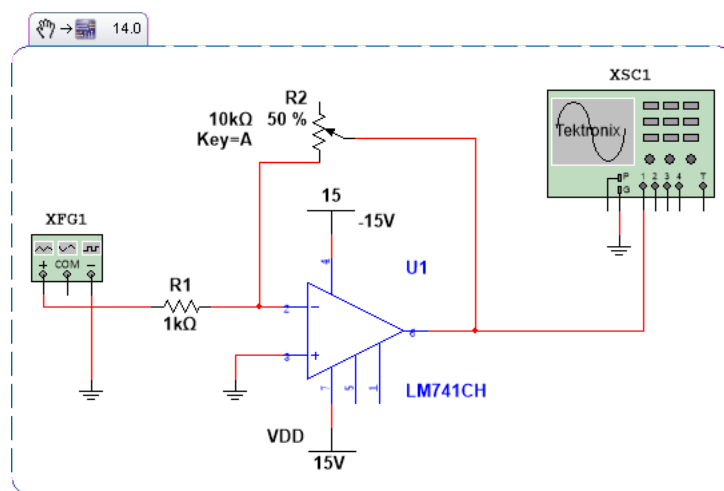


Figura 13. Sistema seis

La forma de alambrear el circuito se muestra en la siguiente imagen

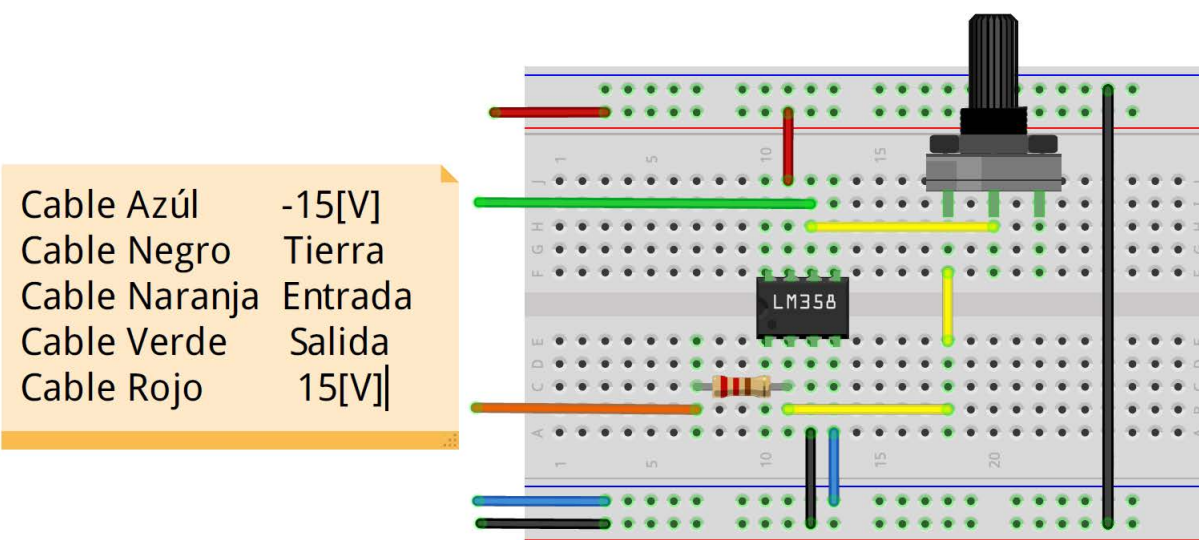



Figura 14. Sistema seis

	<b>Manual de prácticas del Laboratorio de Señales y Sistemas</b>	Código:	MADO-76
		Versión:	01
		Página:	20 / 97
		Sección ISO:	8.3
		Fecha de emisión:	28 de enero 2019
Facultad de Ingeniería		Área/Departamento: Laboratorio de control y robótica	
La impresión de este documento es una copia no controlada			

En todos los sistemas anteriores el circuito integrado es el *LM741*. Para mayor información acerca de la conexión de este circuito consulte el siguiente documento <http://www.ti.com/lit/ds/symlink/lm741.pdf>

## Diagramas eléctricos para la actividad en línea

Los sistemas eléctricos mostrados en la sección anterior también se pueden trabajar mediante simuladores, para ello se debe de abrir en matlab el archivo llamado **Practical1**.

Sí la descarga del archivo fue correcta entonces se abrirá una ventana como la mostrada en la Figura15.

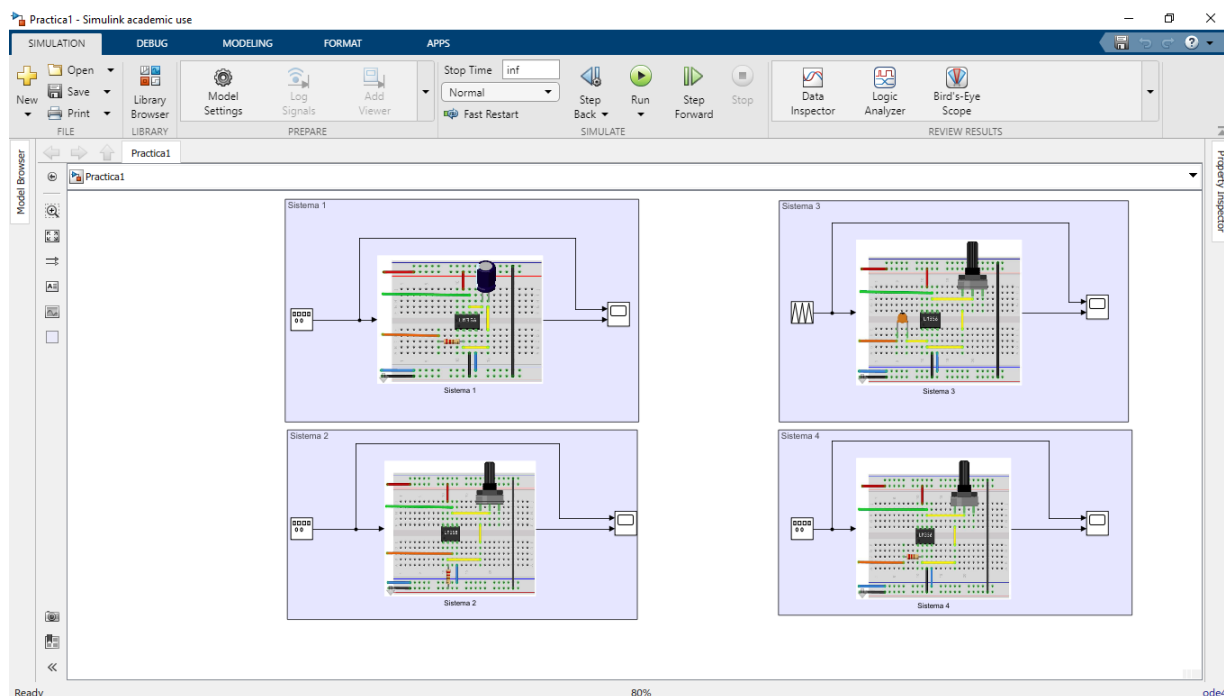


Figura 15. Sistemas en SIMULINK

Ahora presione el botón **Run**, y para observar las señales dar doble clic al **scope** del sistema que este analizando.

## Desarrollo de la actividad

1. Identifique cada una de las partes del generador de señales mostrado en la Figura 16