

Evaluación 2

Fecha de entrega máximo: 9 de diciembre

Grupo de a tres máximos:

Nombre de los integrantes

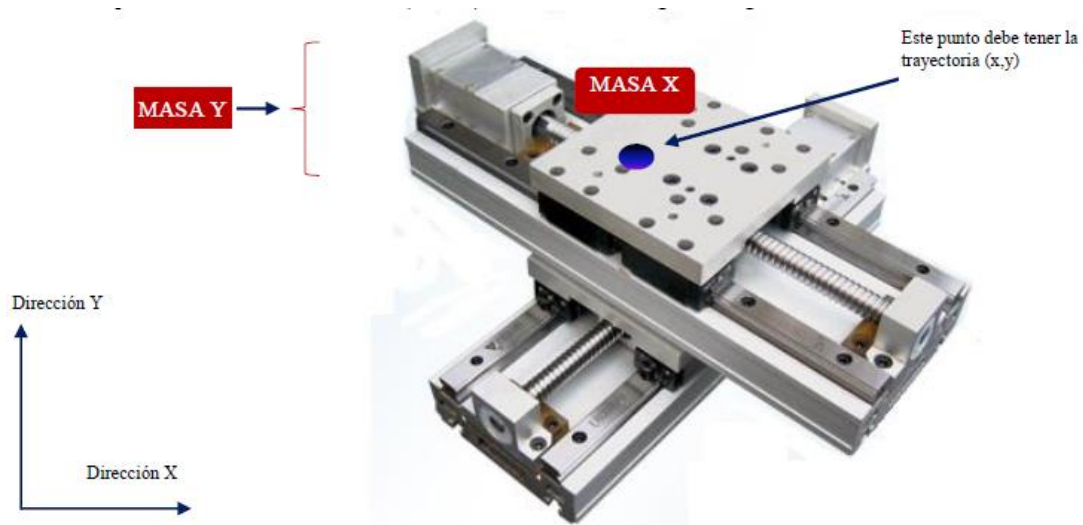
Entregable:

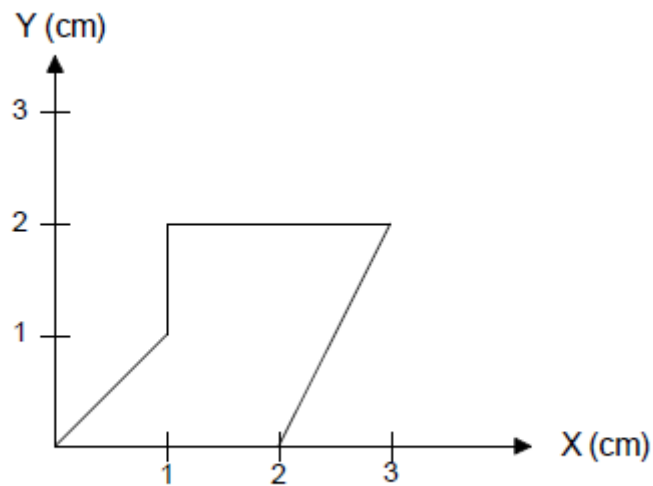
- un informe con los códigos incluidos en el informe, explicando parte del desarrollo que amerita. NO enviar el programa.
- El programa se sustentará “**presencial**” en el momento indicado

Propuesta

Se quiere diseñar el controlador de un torno de control numérico para posicionamiento y tracking en dos dimensiones.

La forma de la pieza a torneear tiene la siguiente forma geométrica





1. Forma de la pieza

a. Se pide desarrollar programación de multitarea que simule y controle por realimentación de estados el sistema, considerando mínimamente:

- Un hilo para la dinámica del movimiento en el eje X (dinamica1)
- Un hilo para la dinámica del movimiento en el eje Y (dinamica2)
- Un hilo control por realimentación de estados para la dinámica1
- Un hilo control por realimentación de estados para la dinámica2

Si cree necesario podrá crear otros hilos que crea conveniente

b. Luego, adicionalmente se agregara un control por realimentación de estados observados

NOTA:

La validación podría ser realizado almacenando los datos del movimiento ya controlado en un archivo y luego ser importado en Matlab para plotearlo.