

**Nombre del alumno:** Medina Negrete Joshua Isaac

**Materia:** Automatización industrial

**Docente:** Carlos enrique moran garabito

**Carrera:** Ingeniería en mecatrónica.

**Grado y grupo:** 6 B

**PLC**

Este tipo de sistemas nace cuando se desarrollan programas informáticos, que se pueden ejecutar en computadoras industriales, denominados SCADA.

SCADA permite la conexión del computador a uno o varios equipos de automatización con los cuales se intercomunica.

La versión *Slot-PLC* consiste en realizar el autómata programable en una placa de circuito impreso que se coloca en un conector o ranura del **bus** principal para llevar acabo la comunicación con él.

Se suele denominar a la placa *Slot-PLC* se suele alimentar en muchos casos de manera independiente del computador para que siga funcionando, aunque se produzcan fallos.

**Se caracterizan:**

En general, por estar formados por varios sistemas electrónicos de control que deben tener la misma capacidad de acceso a un medio de comunicación compartido.

Por ello, este tipo de buses implementan en general un mecanismo de reparto del tiempo de acceso al medio mediante paso el testigo, permitiendo varios nodos de la red puedan intercambiar, en el tiempo, el papel de nodo principal.

Ambos tipos de buses (de sensores-actuadores y de controladores) se diferencian de las redes de datos en que permiten la transmisión de información de información en pequeños paquetes.

Se caracterizan en general, por estar formados por un único sistema electrónico de control y conjunto de módulos de sensores/actuadores que deben enviar o recibir información de él intervalos de tiempo cuyo limite superior esta acotado para poder trabajar correctamente en tiempo real.

