

Tema: Sistema modular para realizar prácticas de servomecanismos y control, mediante deslizador lineal e interfaz con LabVIEW

Autor: Ernesto Palacios

Mes	Actividad
Marzo	Salida de tren de impulsos con el microcontrolador
Abril	Control del motor de manera serial y ethernet
Mayo	Diseño de las Librerías y Construcción del deslizador
Junio	Pruebas con deslizador e implementación de encoders
Julio	Diseño de las prácticas para el deslizador y finalización del informe escrito del trabajo de grado

Mes	Semana	Actividad
Marzo	3ra	Programación del micro para obtener una salida PTO (Pulse Train Output)
	4ta	Poder controlar la frecuencia mediante comunicación serial
Abril	1era	Establecer comunicación serial y ethernet entre LabVIEW y el microcontrolador
	2da	Diseñar el circuito que permita controlar el driver del motor con el microcontrolador. Utilizando el tren de impulsos y la salida analógica
	3ra	Probar el circuito y controlar el Servomotor desde el Microcontrolador y la PC
	4ta	Establecer rutinas de control básico de Velocidad y posición del motor
Mayo	1era	Buscar soluciones completas para el Deslizador o diseñar uno nuevo *
	2da	Buscar soluciones completas para el Deslizador o diseñar uno nuevo *
	3ra	Buscar soluciones completas para el Deslizador o diseñar uno nuevo *
	4ta	Diseñar las librerías de usuario de acuerdo a las especificaciones del deslizador
Junio	1era	Implementar los encoders
	2da	Pruebas de precisión y calibración del deslizador
	3ra	Añadir el control utilizando encoders a las librerías
	4ta	Añadir el control utilizando encoders a las librerías