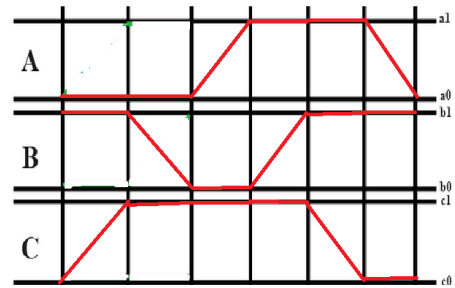
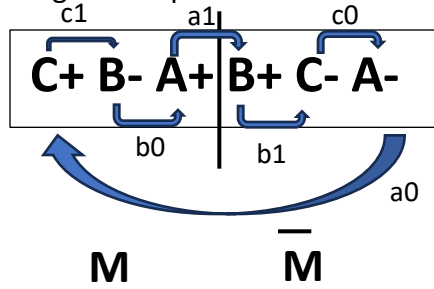


1. Ecuación de movimiento asignada

15	Jose Gabriel Quiñones Kranwinkel	C+B-A+B+C-A-
----	----------------------------------	--------------

2. Diagrama espacio-fase de la ecuación



$$M0 = (M0+PB1). \overline{PB0}$$

$$M1 = M0 (M1+a0). \overline{a1}$$

$$C+ = M$$

$$B- = M.c1$$

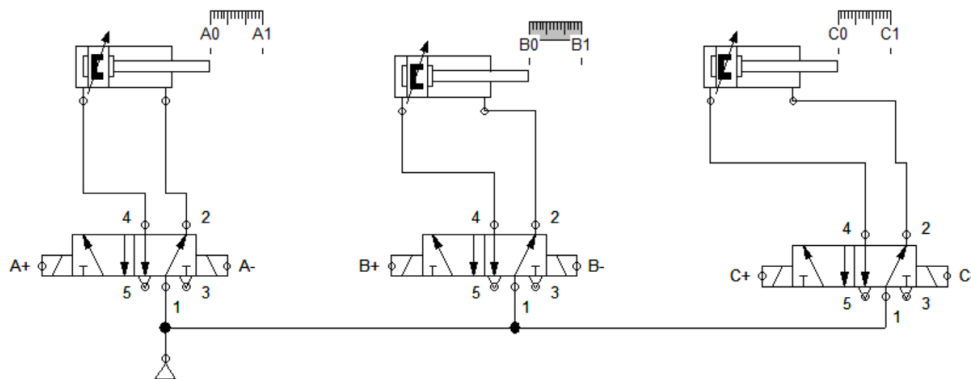
$$A+ = M.b0$$

$$B+ = \overline{M}$$

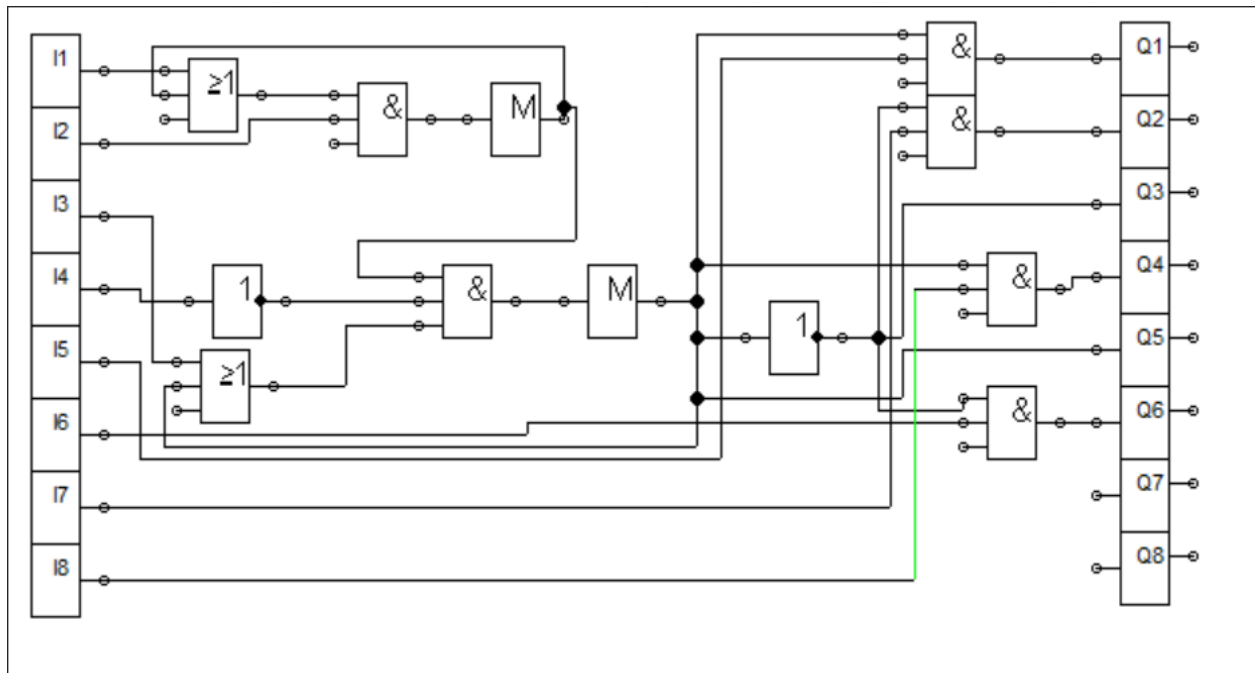
$$C- = \overline{M}.b1$$

$$A- = \overline{M}.c0$$

3. Circuito electroneumático solo electroválvula y actuadores



4. Diagrama en lenguaje FBD del funcionamiento de control lógico programable



5. Cableado del PLC

