Proyecto #1 de integración de sistema mecatrónicas 2023-C3

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **№** | **NOMBRE** | **Ecuación de movimiento** |
| 1 | Daniel Jesús Rosario Marte | A+A- B+B- |
| 2 | Ronaldo Brand Ferrand | A- A+ B+B- |
| 3 | Darielis Merian Brito Mármol | B-A-B+A+ |
| 4 | Bryant Tejeda Florimon | A+B+B- A- |
| 5 | Hailie Nicole Contreras Castillo | B+B-A-A+ |
| 6 | Gabriela Margarita Liriano Tejeda | A+B+C+A-B-C- |
| 7 | Ellian Alberto Almànzar Rodríguez | A-B-C- A+ C+  B+ |
| 8 | José Miguel Cohn Liriano | A+B+ B- C- C+  A- |
| 9 | Gregory Junior Nuñez Javier | 1. C+B+A+   B-  C- |
| 10 | Alejandra Yoselín Zayas de la Cruz | A-B+ B-C- A+  C+ |
| 11 | Lisbert Lizandro Castro Mendez | A+ C- A- C+  B+ B- |
| 12 | Claudio Junior Falcón Soriano | C+C- B-B+ A+  A- |
| 13 | Moisés Eulogio Matos Montero | B-A+A-C+B+  C- |
| 14 | Breydy Anthony Rojas Ruiz | A-B- A+  B+ |
| 15 | Jose Gabriel Quiñones Kranwinkel | C+B-A+B+C-A- |
| 16 | Jan Carlos Peguero Aguasanta | A+ B+A-  B- |
| 17 |  | A+B-C-B+A-  C+ |
| 18 |  | A+A-B+C+C-B- |
| 19 |  | C-B-A- A+B+C+ |

Cada estudiante debe trabajar la ecuación de manera individual, el funcionamiento de cumplir con las siguientes condiciones:

1. Debe ser de ciclo continua
2. Debe tener una parada de emergencia
3. Debe tener un selector para habilitar el funcionamiento
4. La parada de emergencia debe volver todo al inicio
5. El selector de posición dentro del funcionamiento de la ecuación la mantiene en el último estado de paso.

Se debe entregar un informe que contenga los siguientes:

1. La ecuación de movimiento asignada
2. Diagrama espacio-fase de la ecuación
3. Circuito electroneumático solo electroválvula y actuadores
4. Diagrama en lenguaje FBD del funcionamiento de control lógico programable
5. Cableado del PLC