

Centro Nacional de Actualización Docente.

Generación: 48

Asignatura: Electrónica Básica.

Evaluación parcial del trabajo individual del , la participante:

Objetivo: Mostrar la operación electromecánica de un servosistema de posición angular regulado por un controlador analógico.

Perfil del participante: Docentes frente a grupos de educación media superior y de área tecnológica. Estudiantes de nivel de posgrado.

Indicadores

SI

NO

1. Ajuste y calibración del controlador analógico a una posición de referencia conocida.

A

a) El ajuste de posición angular corresponde proporcionalmente en magnitud y signo con el control manual.

b) Existe una precisión angular menor o igual al 5% de su escala completa en la posición deseada.

c) El sistema electromecánico tiene un rango entre $0[^\circ] \leq 180[^\circ]$.

c) El servosistema de posición angular tiene la implementación del controlador proporcional e integral.

$4/4 * 100$