

RÚBRICA PARA EVALUAR LA PRÁCTICA DE CONSTRUCCIÓN DE UN SERVOSISTEMA DE POSICIÓN ANGULAR ANALÓGICO.

Carrera	Especialidad en Ingeniería mecatrónica	ASIGNATURA:	Electrónica básica.	Fecha:	
Tema	Electrónica analógica.				
Profesor	Martín Cordero.	Alumna / alumno:			
Objetivo: Selecciona componentes, módulos electrónicos para el diseño, adaptación y construcción de circuitos electrónicos analógicos. Interconecta y polariza eléctricamente componentes electrónicos pasivos y dispositivos semiconductores para el control de arranque, paro inversión de giro de un motor eléctrico empleando una base de prototipos rápidos. Investiga, documenta la teoría de operación de un servosistema analógico.					
ASPECTOS A EVALUAR		EXCELENTE	BUENO	REGULAR	%
Investiga, construye, ensambla y monta mecánicamente piezas del sistema electromecánico de posición angular.		Investiga, construye, ensambla y monta mecánicamente piezas del sistema electromecánico de posición angular. Muestra su funcionamiento 2 PUNTOS	Construye, ensambla y monta mecánicamente piezas del sistema electromecánico de posición angular. 1.5 PUNTO	Investiga el funcionamiento de un sistema electromecánico de posición angular retroalimentado. 1 PUNTO	20
Interconecta, polariza y pone en funcionamiento las etapas de amplificación, seguidor de tensión y sumador inversor del controlador analógico.		Interconecta, polariza y pone en funcionamiento las etapas de amplificación, seguidor de tensión y sumador inversor del controlador analógico. 2 PUNTOS	Interconecta, polariza y pone en funcionamiento las etapas de amplificación, seguidor de tensión del controlador analógico. 1.5 PUNTOS	Interconecta, polariza y pone en funcionamiento las etapas de amplificación de tensión del controlador analógico. 1 PUNTO	20
Interconecta, polariza y pone en funcionamiento las etapas de controladores proporcional e integral del controlador analógico.		Interconecta, polariza y pone en funcionamiento las etapas de controladores proporcional e integral del controlador analógico. 2 PUNTOS	Interconecta, polariza y pone en funcionamiento las etapas de controlador proporcional del controlador analógico. 1.5 PUNTOS		20
Investiga, interconecta, polariza y pone en funcionamiento las etapas de amplificación, seguidor de tensión y sumador inversor, controlador proporcional e integral y amplificador de error del controlador analógico.		Investiga, interconecta, polariza y pone en funcionamiento las etapas de amplificación, seguidor de tensión y sumador inversor, controlador proporcional e integral y amplificador de error del controlador analógico. 2 PUNTOS	Interconecta, polariza y pone en funcionamiento las etapas de amplificación, seguidor de tensión y sumador inversor, controlador proporcional e integral y amplificador de error del controlador analógico. 1 PUNTO		20
Interconecta y polariza eléctricamente el servoamplificador de posición analógico, captores de retroalimentación y referencia angular con el sistema electromecánico.		El ajuste de ganancias de los controladores PI corresponde proporcionalmente en magnitud y signo con el control de referencia manual. 2 PUNTOS.	El ajuste de posición angular electromecánico solo responde al signo del control de referencia manual. 1 PUNTO.		20
(Σ(puntos)(0.20)*5)*10					