

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 Ocampo | 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. | | | | |
| 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, captos de retroalimentación y referencia angular con el sistema electromecánico. | El ajuste de posición angular electromecánico 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 | | | | |