PRESENTACION	10% 7	.0 NOTA FINAL INFORM	7.0
Portada		7	7.0
Indice	20.0%	7	
Referencias		7	
Ortografía		7	
Redacción	80.0%	7	
Visual	00.070	7	
RESUMEN	10% 7		
		.0	
Motivacion	1	1	
Objetivos	1		
Procedimiento	1	1	
Resultados	1.5 1	.5	
Conclusiones	1.5 1	.5	
2551220110	200/		200/
DESARROLLO	30%	7 ANALISIS	30% 7
ACT 1.1		.0 ACT 1.1	7
rv = 0	3p	3 sobreoscilaciones	2p 2
rv =5	3p	3 error permanente	2p 2
Diseño, buen procedimiento para implementar y		sensibilidad perturbaciones	2p 2
sintonizar el controlador PI, que justifiquen el			
porque de las decisiones tomadas, subir o bajar			
el efecto "P", lo mismo para la accion I"			
ACT 1.2	7	.0 ACT 1.2	7
rh = 140 ci 170	3p	3sobreoscilaciones	2p 2
rh = 140 ci 170 rh = 140 ci 110	1 '		
	3p	3 error permanente	2p 2
Diseño, buen procedimiento para implementar y		sensibilidad perturbaciones	2p 2
sintonizar el controlador PID, que justifiquen el			
porque de las decisiones tomadas, subir o bajar			
el efecto "P", lo mismo para la accion I" y D			
ACT 1.3	7	.0 ACT 1.3	7
rv = 0 rh = 140 ci 110 a 170	3р	3 sobreoscilaciones	2p 2
rv = 5 rh = 140 ci 110 a 170	3p	3 error permanente	2p 2
Diseño, buen procedimiento para implementar y	36	sensibilidad perturbaciones	2p 2
sintonizar el controlador PID,que la union de		Sensibilidad pertarbaciones	2p
ambos controladores sea exitosa, buen proceso			
de sintonizado.			
ACT 2.1	7	.0 ACT 2.1	
diseño PID	2p	2 sin analisis	
diseño adaptativo	4p	4	
	1		
ACT 2.2	7	.0 ACT 2.2	7
Distribuir los 6puntos, asumiendo un buen diseño en la parte 2.1, que manejen bien la	6p	6 sobreoscilaciones	
sintonizacion, que justifiquen los pasos que		tiempo de estabilizacion, acorde a la planta y a lo	2p 2
hacen, el por que toman las decisiones que		que ellos consideren adecuado	1.
toman. Que utilicen el rate-limiter, justifiquen su		sensibilidad perturbaciones, perturbacioens	2p 2
uso o no-uso. Que este bien implementado,			
graficos buenos, que sirvan, que los diagramas			
se entiendas, que no sea una mezcla de lineas,			
etc			
ACT 2.3	7	.0 ACT 2.3	7
Distribuir los 6puntos, asumiendo un buen	6p	6sobreoscilaciones	2p 2
diseño en la parte 2.1, que manejen bien la	lob		
sintonizacion, que justifiquen los pasos que	1	tiempo de estabilizacion, acorde a la planta y a lo	2p 2
hacen, el por que toman las decisiones que	1	que ellos consideren adecuado	1.
toman. Que utilicen el rate-limiter, justifiquen su	1	sensibilidad perturbaciones, perturbacioens	2p 2
uso o no-uso. Que este bien implementado,	1		
graficos buenos, que sirvan, que los diagramas	1		
CONCLUSIONES	20% 7	.0	
•			

