

INSTITUTO TECNOLÓGICO DE BUENOS AIRES - ITBA
ESCUELA DE INGENIERÍA Y TECNOLOGÍA

TRABAJO PRÁCTICO FINAL

AUTORES:	Lambertucci, Guido Enrique	(Leg. N° 58009)
	Londero Bonaparte, Tomás Guillermo	(Leg. N° 58150)
	Mechoulam, Alan	(Leg. N° 58438)
	Maselli, Carlos Javier	(Leg. N° XXXXX)

DOCENTES:	Arias, Rodolfo Enrique
	Sofio Avogadro, Federico
	Spinelli, Mariano Tomás

22.90 - Automación Industrial

BUENOS AIRES

Índice

1. Control de posición no lineal	2
1.1. XXX	2
2. Control de fuerza no lineal	2
2.1. XXX	2
3. Control híbrido no lineal	2
3.1. XXX	2

1. Control de posición no lineal

1.1. XXX

2. Control de fuerza no lineal

2.1. XXX

3. Control híbrido no lineal

3.1. XXX