UNIDA	D AZCAPOTZALCO		DIVISION CIENCIAS BASICAS E INGENIERIA			1 / 2	
NOMBR	E DEL PL	AN LICENC	LATURA EN INGEI	VIERIA ELECTRI	CA		•
CI	AVE		ENSEÑANZA-APREN EO DE CONTROL	DIZAJE	.:	CRED.	3
11	24049	HABORATOR.	CONTROL	ļ. 1		TIPO	OBL.
H.TEO	<u>} </u>	SERIACION C1124050					

ØBJETIVO(S):

Objetivos Generales:

Al final de la UEA el alumno será capaz de:

- Aplicar los conceptos básicos de la teoría clásica de control para determinar experimentalmente modelos matemáticos de sistemas físicos.
- Determinar experimentalmente la respuesta en el tiempo de sistemas físicos.
- Integrar subsistemas para su aplicación en el control de procesos.

CONTENIDO SINTETICO:

Prácticas relacionadas con:

- 1. Modelado matemático experimental de sistemas físicos de primer y segundo orden.
- 2. Obtención experimental de la respuesta en el tiempo de sistemas físicos.
- 3. Implementación de sistemas de control de lazo abierto.
- 4. Implementación de sistemas de control de lazo cerrado.

MODALIDADES DE CONDUCCION DEL PROCESO DE ENSEÑANZA-APRENDIZAJE:

Desarrollo de trabajos de laboratorio por parte de equipos de alumnos con la asesoría del profesor y con apoyo de medios computacionales y equipo de pruebas eléctricas.

Como parte de las modalidades de conducción del proceso de enseñanza-aprendizaje será requisito que los alumnos con apoyo del profesor, participen en la revisión y análisis de al menos un texto técnico, científico



UNIVERSIDAD AUTONOMA METROPOLITANA

ADECUACION
PRESENTADA AL COLEGIO ACADEMICO
EN SU SESION NUM. ろおろ

EL SECRETARIÓ DEL COLEGIO

EL SECHETARIO DEL COL

o de difusión escrito en idioma inglés y que contribuya a alcanzar los objetivos del programa de estudios.

Se procurará que como parte de las modalidades de conducción del proceso de enseñanza-aprendizaje los alumnos participen en la presentación oral de sus trabajos, tareas u otras actividades académicas desarrolladas durante el curso.

MODALIDADES DE EVALUACION:

Evaluación Global:

Evaluaciones periódicas consistentes en el desarrollo de cinco o más trabajos de laboratorio con reportes por equipo (100%).

Evaluación terminal: No hay.

Evaluación de recuperación:

No hay.

BIBLIOGRAFIA NECESARIA O RECOMENDABLE:

- 1. Ogata K., "Ingeniería de control moderna", Pearson-Prentice Hall, 4a ed., México, 2005, ISBN: 8420536784.
- 2. Maloney T. J., "Electrónica industrial moderna", Pearson Prentice Ha, 5a ed., México, 2005, ISBN: 9702606691
- 3. Balcells J., Romeral J. L., "Autómatas Programables", Alfaomega-Marcombo, 1a ed., 2001, ISBN: 970-15-0247-7.
- 4. Notas elaboradas por los profesores del curso.
- 5. Manuales de los fabricantes de equipos.

Revistas de divulgación, técnicas o científicas en inglés, relacionadas con el contenido de la UEA.



UNIVERSIDAD AUTONOMA METROPOLITANA

ADECUACION
PRESENTADA AL COLEGIO ACADEMICO
EN SU SESION NUM. ___385__

EL SECRETABIO DEL COLEGIO