



SUPERVISIÓN,
CONTROL Y
AUTOMATIZACIÓN

Grupo de Investigación SUPPRESS



LABORATORIO
REMOTO
AUTOMÁTICA

universidad
de León

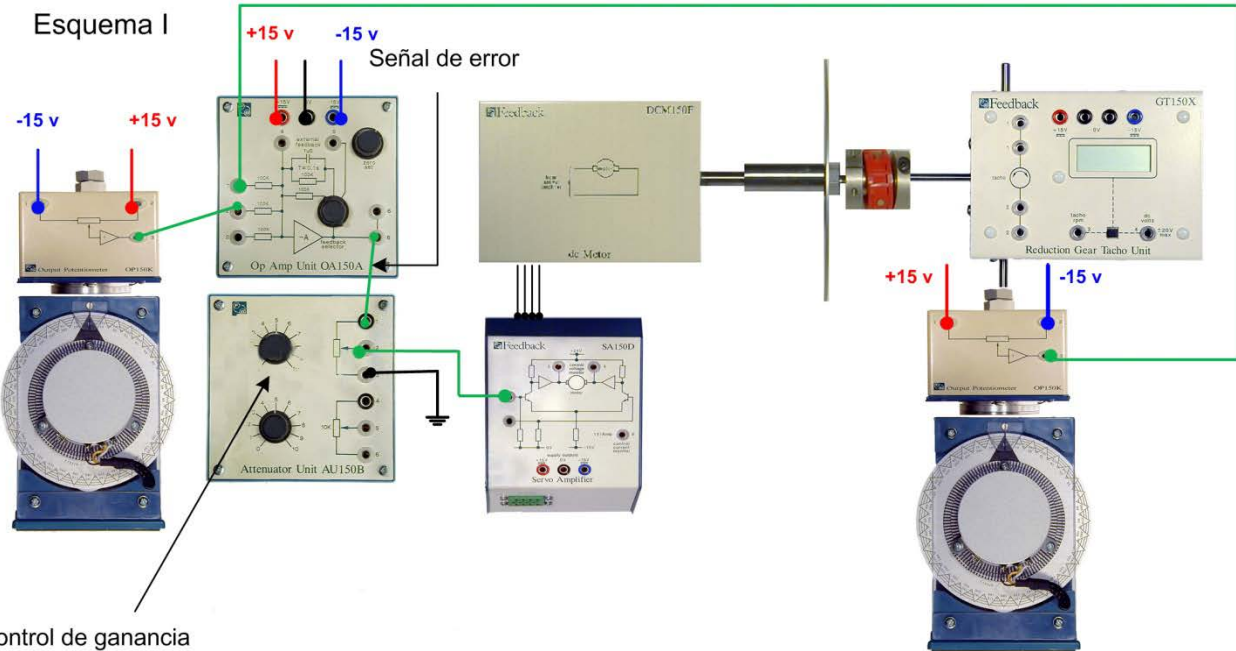
PR. Feedback

*Montaje en cadena cerrada para
control de posición*

Realizado:	Laboratorio Remoto de Automática (LRA-ULE)	Versión:	Páginas:
Grupo SUPPRESS (Supervisión, Control y Automatización)	Universidad de León http://lra.unileon.es	1.0	2

PRÁCTICA. Feedback. Montaje en cadena cerrada para el control de posición.

Esquema I

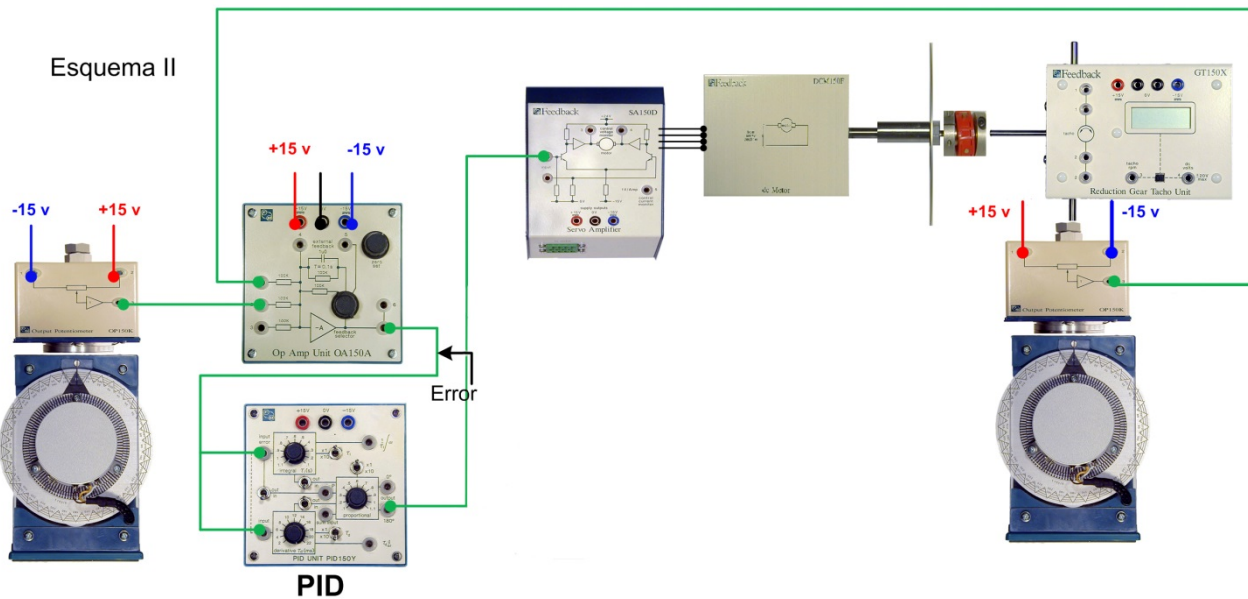


Control de ganancia

En esta práctica se llevarán a cabo dos montajes en el laboratorio:

- En primer lugar, se montará el esquema del regulador proporcional (ver Esquema I).
- Posteriormente, se realizará el montaje del esquema con regulador PID (ver Esquema II).

Esquema II



En ambos casos, es necesario comprobar que el sistema se estabiliza cuando se cierra el lazo y que si se modifica la acción proporcional, se modifica la dinámica del sistema.