

Grupo 1

 Universidad del Valle	 Grupo de Investigación en Control Industrial	Encuesta a Estudiantes	Versión: 01	18/04/2015
PRÁCTICAS DE CONTROL LINEAL PARA EL SERVOMECANISMO UV				

Fecha: 24/05/2015 Asignatura: Laboratorio de control

Seleccione la calificación que mejor describa **el nivel de cumplimiento** de la afirmación correspondiente de acuerdo con la tabla:

1 No se cumple	2 Bajo	3 Medio	4 Alto	5 Muy Alto
----------------	--------	---------	--------	------------

Aspectos del Laboratorio	1	2	3	4	5
Cree usted que:					
1. El material de instrucción maneja un lenguaje claro y sencillo para facilitar la comprensión del uso de plataforma.					x
2. Las herramientas disponibles en la plataforma son fáciles de operar y utilizar.				x	
Del Aprendizaje	1	2	3	4	5
Las herramientas de la plataforma facilitaron la comprensión de conceptos en temas como:					
3. Reconocer el proceso de regulación de velocidad del Servomecanismo UV y desarrollar competencias para su operación en el modo regulación de Velocidad con encóder					x
4. Adquirir competencias para analizar el desempeño estático y dinámico del sistema y a partir de esta información obtener el modelo matemático					x
5. Analizar el comportamiento dinámico y la estabilidad del sistema a partir del efecto de la variación de uno de sus parámetros del lazo de control				x	
6. Comprender la representación y el comportamiento de la respuesta en frecuencia del Sistema de control de velocidad del Servomecanismo UV					
7. Comprender el análisis y ajuste de las acciones de control P y PI del lazo de control de velocidad del Servomecanismo UV					
8. Realizar el diseño del controlador PI del lazo de control de velocidad del Servomecanismo UV a partir de especificaciones de diseño por medio de los criterios de magnitud y ángulo del lugar geométrico de las Raíces.					
9. Adquirir habilidades en la operación y manejo del Servomecanismo UV para la función de regulación de posición y de posicionador simple (PosS) del Sinamics S110					
10. Comprender la estructura del sistema dinámico de control de posición del servomecanismo.					
Del desarrollo de habilidades transversales	1	2	3	4	5
Las herramientas de la plataforma fortalecieron mi capacidad para:					
11. Aplicar el conocimiento a la práctica					x
12. Gestionar el tiempo y la información					x
13. El autoaprendizaje					x
14. Tomar decisiones					x
15. Ser recursivo y creativo					x
16. Resolver problemas					x

Sugerencias: En comparación con las prácticas anteriores y al ser un tema interesante, se sugiere procurar enfatizar en las técnicas de identificación mediante los métodos de control P, esto permite enriquecer las herramientas necesarias para la resolución de problemas en un proceso industrial.

Grupo 2

 	Encuesta a Estudiantes	Versión: 01	18/04/2015
	PRÁCTICAS DE CONTROL LINEAL PARA EL SERVOMECANISMO UV		

Fecha: ___/___/___ Asignatura: _____

Seleccione la calificación que mejor describa **el nivel de cumplimiento** de la afirmación correspondiente de acuerdo con la tabla:

1 No se cumple	2 Bajo	3 Medio	4 Alto	5 Muy Alto
----------------	--------	---------	--------	------------

Aspectos del Laboratorio	1	2	3	4	5
Cree usted que:					
1. El material de instrucción maneja un lenguaje claro y sencillo para facilitar la comprensión del uso de plataforma.					X
2. Las herramientas disponibles en la plataforma son fáciles de operar y utilizar.					X
Del Aprendizaje	1	2	3	4	5
Las herramientas de la plataforma facilitaron la comprensión de conceptos en temas como:					
3. Reconocer el proceso de regulación de velocidad del Servomecanismo UV y desarrollar competencias para su operación en el modo regulación de Velocidad con encóder				X	
4. Adquirir competencias para analizar el desempeño estático y dinámico del sistema y a partir de esta información obtener el modelo matemático					X
5. Analizar el comportamiento dinámico y la estabilidad del sistema a partir del efecto de la variación de uno de sus parámetros del lazo de control					X
6. Comprender la representación y el comportamiento de la respuesta en frecuencia del Sistema de control de velocidad del Servomecanismo UV					
7. Comprender el análisis y ajuste de las acciones de control P y PI del lazo de control de velocidad del Servomecanismo UV					
8. Realizar el diseño del controlador PI del lazo de control de velocidad del Servomecanismo UV a partir de especificaciones de diseño por medio de los criterios de magnitud y ángulo del lugar geométrico de las Raíces.					
9. Adquirir habilidades en la operación y manejo del Servomecanismo UV para la función de regulación de posición y de posicionador simple (PosS) del Sinamics S110					
10. Comprender la estructura del sistema dinámico de control de posición del servomecanismo.					
Del desarrollo de habilidades transversales	1	2	3	4	5
Las herramientas de la plataforma fortalecieron mi capacidad para:					
11. Aplicar el conocimiento a la práctica					X
12. Gestionar el tiempo y la información					X
13. El autoaprendizaje					X
14. Tomar decisiones				X	
15. Ser recursivo y creativo				X	
16. Resolver problemas					X

Sugerencias: El contenido de las guías es claro y conciso, si se cumple con el objetivo de las mismas, es posible aterrizar los conocimientos obtenidos en la clase teórica de manera eficiente.

Grupo 3

 	Encuesta a Estudiantes	Versión: 01	18/04/2015
	PRÁCTICAS DE CONTROL LINEAL PARA EL SERVOMECANISMO UV		

Fecha: ___/___/___ Asignatura: _____

Seleccione la calificación que mejor describa **el nivel de cumplimiento** de la afirmación correspondiente de acuerdo con la tabla:

1 No se cumple	2 Bajo	3 Medio	4 Alto	5 Muy Alto
----------------	--------	---------	--------	------------

Aspectos del Laboratorio	1	2	3	4	5
Cree usted que:					
1. El material de instrucción maneja un lenguaje claro y sencillo para facilitar la comprensión del uso de plataforma.					x
2. Las herramientas disponibles en la plataforma son fáciles de operar y utilizar.				X	
Del Aprendizaje	1	2	3	4	5
Las herramientas de la plataforma facilitaron la comprensión de conceptos en temas como:					
3. Reconocer el proceso de regulación de velocidad del Servomecanismo UV y desarrollar competencias para su operación en el modo regulación de Velocidad con encóder					X
4. Adquirir competencias para analizar el desempeño estático y dinámico del sistema y a partir de esta información obtener el modelo matemático					X
5. Analizar el comportamiento dinámico y la estabilidad del sistema a partir del efecto de la variación de uno de sus parámetros del lazo de control					X
6. Comprender la representación y el comportamiento de la respuesta en frecuencia del Sistema de control de velocidad del Servomecanismo UV					
7. Comprender el análisis y ajuste de las acciones de control P y PI del lazo de control de velocidad del Servomecanismo UV					
8. Realizar el diseño del controlador PI del lazo de control de velocidad del Servomecanismo UV a partir de especificaciones de diseño por medio de los criterios de magnitud y ángulo del lugar geométrico de las Raíces.					
9. Adquirir habilidades en la operación y manejo del Servomecanismo UV para la función de regulación de posición y de posicionador simple (PosS) del Sinamics S110					
10. Comprender la estructura del sistema dinámico de control de posición del servomecanismo.					
Del desarrollo de habilidades transversales	1	2	3	4	5
Las herramientas de la plataforma fortalecieron mi capacidad para:					
11. Aplicar el conocimiento a la práctica					X
12. Gestionar el tiempo y la información				X	
13. El autoaprendizaje					X
14. Tomar decisiones					X
15. Ser recursivo y creativo				X	
16. Resolver problemas					X

Sugerencias: Las guías de las prácticas explican en detalle las actividades que se deben realizar. Es importante que los estudiantes precisen más en el uso del software matemático para que el desarrollo de la práctica sea más eficiente.