

## Proyectos Concluidos

- Sistema motor generador controlado por lógica difusa
- Dos Plantas para el control de nivel de una columna
- Dos Plantas para el control de caudal en una línea
- Planta multivariable para estudio de acoplamientos que llevan a la inestabilidad
- Planta electroneumática basada en PLC
- Brazo robótico híbrido controlado por PLC+SCADA
- Control de posición de un cilindro de larga carrera basado en PLC+SCADA
- Robot para inspección de tuberías del área petrolera con posible presencia de gases explosivos, controlado por PLC+SCADA
- Robot escalador para asistencia en altura a operarios del área petrolera con posible presencia de gases nocivos, controlado por PLC+SCADA
- Desarrollo de software en tiempo real para interfase entre plaquetas ADC/DAC con Matlab / Simulink
- Péndulo invertido lineal controlado por Matlab / Simulink
- Péndulo rotacional controlado por Matlab / Simulink
- Sistema de bola y barra controlado por controlado por Matlab / Simulink
- Prensa del alto rendimiento accionado por músculo flexible y controlado por PLC.