



	DL 2613	DL 2614	DL 2622	DL 2670	DL 2671	DL 2672	DL 2673	DL 2674	DL 2675	DL 2676	DL 2677	DL 2678	DL 2679	DL 2680	DL 2681	DL 2682	DL 2625	DL 2684	DL 2685	DL 2686	DL 2687	DL 2688	DL 2689	DL 2690	DL 2691	DL 2692	DL FS-MOD	DL PP-MOD	OSCILSCOPE	DL 1155ACT	DL 2100-3M	
PROCESOS																																
Tipo P	1								1												1									1	1	1
Tipo I	1								1												1									1	1	1
Tipo I'	1								1												1									1	1	1
1° orden	1								1												1									1	1	1
Superior al 1°	1								2												1									1	1	1
2° orden	1									1	1										1	1								1	1	1
CONTROLADORES																																
Controlador P	1			1																	1									1	1	1
Controlador I	1				1																1									1	1	1
Controlador D	1					1															1									1	1	1
Controlador PI	1			1	1			1													1									1	1	1
Controlador PD	1			1		1		1				1									1						1			1	1	1
Controlador PID	1			1	1	1		1													1									1	1	1
Controlador PID con regulación muestreo y offset	1			1	1	1		1									1				1									1	1	1
REGULACIÓN AUTOMÁTICA CONTINUA																																
Regulación P, proceso de tipo P	1	1		1				1		1																			1	1	1	1
Regulación P, proceso 1° orden y superior	1	1	1							2																			1	1	1	1
Regulación I, proceso 2° orden	1	1			1			1		1																		1	1	1	1	1
Regulación P, PD, PI e PID, proceso de orden superior	1	1	1							2																	1	1	1	1	1	1
Método Ziegler-Nichols	1	1	1							2																	1	1	1	1	1	1
Método estático Chien-Hrones-Reswick	1	1	1							2																	1	1	1	1	1	1
Configuración paralela y serie	1	1		1	1	1	1	1	2																			1	1	1	1	1
REGULACIÓN AUTOMÁTICA DISCONTINUA																																
Controladores de 2 posiciones, controladores de 3 gamas	1	1						1				1	2																1	1	1	
Técnicas de adquisición de muestreo	1													1							1								1	1	1	
Controlador de 2 posiciones, proceso de 1° orden	1	1							1				1															1	1	1	1	
Controlador de 3 gamas, proceso de 2° orden	1	1						1	1			1	2															1	1	1	1	
Controlador de 2 posiciones, proceso de 2° orden, feedback atrasado	1	1						1	2				1														1	1	1	1	1	
Controlador de 2 posiciones, proceso de 2° orden, feedback elástico	1	1						1	2				1															1	1	1	1	
Controlador de muestreo, proceso de 4° orden	1	1	1						2					1														1	1	1	1	
CONTROL DE UN MOTOR CC																																
Regulación P, PI e PID de velocidad en motor CC, método CHR	1	1	1	1											1			1											1	1	1	1
Control de un generador	1	1	1	1											1	1		1											1	1	1	1
CONTROL DE TEMPERATURA																																
Controlador de 2 posiciones	1	1											1								1	1							1	1	1	
Controlador de 2 posiciones, "feedback" atrasado	1	1						1	1				1														1	1	1	1	1	1
Controlador de 2 posiciones, feedback elástico	1	1						1	1				1															1	1	1	1	1
Controlador de 3 gamas	1	1						1				1	2															1	1	1	1	1
Regulación P, PI y PID de la temperatura, método CHR	1	1	1														1	1										1	1	1	1	1
CONTROL DE LUMINOSIDAD																																
Regulación P, PI y PID de la luz, método CHR	1	1	1														1	1										1	1	1	1	1
CONTROL DE NIVEL																																
Características de la bomba	1	1															1						1	1					1	1	1	
Características del sistema de medida	1	1															1						1	1	1				1	1	1	
Características del proceso	1	1															1						1	1	1				1	1	1	
Control P	1	1		1				1				1									1	1	1	1					1	1	1	
Control PI	1	1		1	1			1	1			1									1	1	1	1					1	1	1	
Control PID	1	1	1									1									1	1	1	1			1		1	1	1	
Control de 2 posiciones	1	1															1						1	1	1				1	1	1	
CONTROL DE CAUDAL																																
Características del sistema de medida	1	1															1						1	1	1				1	1	1	
Análisis del control de caudal	1	1	1	1													1						1	1	1			1	1	1	1	