

# Plantas experimentales para diseño de controladores SISO con fines educativos

Claudio Pose<sup>1,2</sup> y Ezequiel Pecker-Marcosig<sup>1,3</sup>

<sup>1</sup>Laboratorio de Automática y Robótica, Facultad de Ingeniería - Universidad de Buenos Aires

<sup>2</sup>CONICET - Laboratorio de Inteligencia Artificial y Robótica - Universidad de San Andrés

<sup>3</sup>CONICET - Laboratorio de Simulación de Eventos Discretos - Universidad de Buenos Aires

**Resumen**—Este artículo presenta un conjunto de plantas experimentales construidas con el objetivo de funcionar como plataformas para el diseño e implementación de controladores SISO, con una dificultad adecuada para carreras de grado de ingeniería. Las mismas fueron concebidas para la realización de prácticas de laboratorio dentro del área de control automático. Se presentarán un conjunto de plantas construidas con ese fin, y un ejemplo de aplicación para el control de un péndulo simple y un péndulo rotativo.

**Index Terms**—Control SISO, Planta experimental, Educación, *Learning-by-doing*.