



TEMARIO

Tema 1	Introducción a los sistemas de control.	1 h
Tema 2	Monturas y movimientos de antenas y telescopios	0.5 h
Tema 3	Modelado matemático de los sistemas de orientación	2 h
Tema 4	Respuesta transitoria y permanente. Estabilidad	4 h
Tema 5	Acciones básicas de control. Controlador PID.	3 h
Tema 6	Control de sistemas de orientación de antenas y de telescopios	17 h
Tema 7	Análisis y diseño asistido por ordenador de sistemas de orientación utilizando Matlab	0.5 h