



UNIVERSIDAD NACIONAL DE ENTRE RÍOS
FACULTAD DE INGENIERÍA
CENTRO DE MEDIOS BIBLIOTECARIOS

Índice de capítulos

Nº 2955

SEXTA PARTE (CONTINUACIÓN) CIRCUITOS DIGITALES

30. Dispositivos de funciones digitales y aritméticas, 813 Peter Graham

Introducción, 814
Contadores, 814
Cronómetros (temporizadores), 820
Multicanalizadores, 827
Decodificadores, codificadores y
convertidores de código, 830
Dispositivos de aritmética binaria, 833

31. Convertidores de digital a analógico (D/A) y de analógico a digital (A/D), 839 Michael Baltrush

Convertidores D/A de resistores
ponderados en escalera ponderada, 840
Especificaciones de convertidores
D/A, 841
Convertidores A/D en paralelo
y de aproximación sucesiva, 844
Convertidores A/D de conteo
(rampa), 845
Especificaciones de los convertidores
A/D, 848

32. Filtros digitales, 849 Thomas W. Parsons

Descripción, 850
Estructuras, 853

Representación numérica y efectos
de cuantización, 857
Técnicas de diseño de filtros de respuesta
de pulso infinita (IIR), 861
Técnicas de diseño de filtros de respuesta
de pulso finita (FIR), 865

SÉPTIMA PARTE INGENIERÍA DE SISTEMAS, CONTROL AUTOMÁTICO Y MEDICIONES

33. Ingeniería de sistemas, 875 Richard G. Costello

Definición de sistema, 876
Clasificación de sistemas por función,
876
Sistemas de control, 877
Sistemas de cálculo, 877
Sistemas de comunicación, 877
Sistemas administrativos, 878
Sistemas de control con operador
humano, 883
Clasificación de sistemas por modelo
matemático, 893
Resumen del proceso de diseño de
sistemas, 899

34. Control automático, 903 Richard G. Costello

Introducción, 904
Control automático clásico, 904
Representaciones de los sistemas
clásicos de control, 910

Análisis y compensación de sistemas
clásicos de control, 918
Control de datos muestreados, 974
Teoría de la transformada z de los
sistemas de control, 975
Diagramas de bloques de la transformada
 z con elementos de retención, 988
Transformada z modificada, $F(z, m)$, 993
Control no lineal, 997
Control moderno, 1025
Técnicas de control óptimo, 1031
Cálculo de variaciones, 1035

Programación dinámica, 1039
Método del multiplicador
de Lagrange, 1044

**35. Aplicaciones de los sistemas
de control, 1049**

Roger D. Fruechte y Thomas E. Marlin

Sistemas de control de automóviles, 1050
Sistemas de control de procesos
industriales, 1065