1a. Parte: SISTEMS LINEALES 4º FISICAS

Lección 1.- Señales Periódicas. Series de Fourier. Transformadas de Fourier y propiedades.

- Lección 2. Transformada de Laplace. Propiedades. Aplicación a la resolución de circuitos lineales.
- Lección 3 Sistema Lineal. Función de Transferencia: Función ponderatriz. Teorema de Convolución.
- Lección 4.- Cálculo Analógico: Elerentos. Resolución de ecuaciones diferenciales. Realización de funciones de Transferencia por el método directo y por filtros T.
- Lección 5.- Diagramas de Flujo: Reglas de Reducción. Teorema de Mason. Aplicación.
- Lección 6.- Respuesta en Frecuencia: Diagrama de Bode. Método de Evans. Diagrama de Nyquist.
- Lección 7.- Lugar de las Raices: Reglas de trazado. Ejemplos.
- Lección 8.- Resolución local de circuitos lineales: Tecremas de Thevenin, Norton y otros.
- Lección 9.- Resolución general. Métodos de analisis de corte y de Redes. Aplicación a los métodos de nudos y mallas.
- Lección 10.- Teoría de Cuadripoles. Tipos de Representación. Circuitos equivalentes. Asociación de Cuadripolos.
- Lección 11.- Sistemas lineales Realimentados. Efectos de la Realimentación: impedancia, sensicilidad, etc.
- Lección 12.- Analisis temporal de sistemas realimentados. Estudio de la precisión y de la estabilidad.
  - Lección 13.- Compensación de sistemas realimentados: casos serie y paralelo. Filtros de adelanto y retardo.
- Lección 14.- Representación interna de un sistema. Ecuación de estado: resolución de sistemas invariantes o no. Reducción Canó nica.
  - Lección 15.- Conceptos de Controlabilidad y observabilidad. Estabilidad de sistemas lineales y no lineales.

## 2a. Parte: TEORIA DE LA CONMUTACION. INTRODUCCION A LOS ORDENADORES

- Lección 1.- Características y comportamiento de los sistemas digitales. Reseña histórica.
- Lección 2.- Sistemas de numeración. Cambios de base. Aritmética en base no decimal. Sistema binario. Codificación.
- Lección 3.- Funciones de verdad.Conectividades binarias.Tablas de verdad.Rea lizaciones físicas.
- Lección 4.- Algebra de Boole.Funciones booleanas.Formas de representación ca nónicas (minterms, maxterms).Reducción a conectividades NAND o NOR
- Lección 5.- Simplificación y minimización de funciones booleanas. Funciones sim ples. Mapas de Karnaugh. Función de coste y minimización. Configuraciones prohibidas y estados redundantes.
- Lección 6.- Método tabular de minimización (Quince Mc.Cluskey). Teorema de Quine. Minimización de funciones simples. Términos redundantes.
- Lección 7.- Funciones múltiples.Representación.Minimización:métodos de Karnaugh y Quine Mc.Cluskey.Estados redundantes.
- Lección 8.- Circuitos secuenciales. Características generales. Elementos de me moria (frin-flops): latch.R-S, J-K, T y D. Realizaciones físicas.
- Lección 9.- Analisis de los circuitos secuenciales.Definición de estado.Clasificaciones.Estudio de los circuitos secuenciales autónomos.
- Lección 10.- Síntesis de los circuitos secuenciales autónomos. Método de los es tados. Método algebraico. Diagramas de tiempo.
- Lección 11.- Circuitos secuenciales generalizados. Modelos de Moore y Mealy. Ana lisis. El problema de la síntesis. Métodos de Huffman y Unger. Asig nación de estados. Circuitos secuenciales incompletamente especificados.
- Lección 12.- Circuitos MSJ y LSI. Diseño de los circuitos digitales utilizando MSI y LSI. Multiplexores, codificadores, ROM, PROM, PLAS, registros, contadores, buses, colector abierto, triestado, Smith-trigger.
- Lección 13.- El ordenador.Orígenes de los ordenadores y primeros desarrollos. Concepto de algoritmo.Máquina de Turing.
- Lección 14.- Conceptos básicos sobre ordenadores. Organización y funcionamiento.
- Lección 15.- El lenguaje máquinas. Repertorio de instrucciones: Formatos y direccionamiento.

Professor: Iquais SERRA/ And Ripoll curs : 4. Fisica.

Vist i plau,

E. Lugue

Signat:

Cap de Departament

Data: 25/3/85