



Guía Docente				
Datos Identificativos				2011/12
Asignatura (*)	Autómatas Programables		Código	770411507
Titulación				
Descriptorios				
Ciclo	Período	Curso	Tipo	Créditos
1º e 2º Ciclo	1º cuatrimestre	Primeiro-Segundo-Terceiro	Optativa	3.5
Idioma				
Prerrequisitos				
Departamento	Enxeñaría Industrial			
Coordinación	Vidal Feal, Cesar Andres	Correo electrónico	cesar.vidal@udc.es	
Profesorado	Vidal Feal, Cesar Andres	Correo electrónico	cesar.vidal@udc.es	
Web				
Descrición xeral				

Competencias da titulación	
Código	Competencias da titulación

Resultados da aprendizaxe					
Competencias de materia (Resultados de aprendizaxe)			Competencias da titulación		
<p>Conocer: Los fundamentis de control automático. La estructura básica de los PLC's. La Programación de los PLC's. Los distintos tipos de sensores y actuadores. Los distintos tipos de cableado de comunicación Saber hacer: Programas de Control para diversas instalaciones Navales e Industriales. El planing de una instalación basica de control automático</p>			A1	B1	C1
			A4	B2	C6
			A5	B3	
			A8	B4	
			A9	B10	
				B11	
				B13	
	B15				
	B16				

Contidos	
Temas	Subtemas
1.-Introducción a los Sistemas de Control	1. Componentes de un sistema de Control 2. Tipos de Sistemas de Control 3. Tipos de función de regulación
2.- Fundamentos sobre automatismos combinacionales	1. Sistemas y códigos de numeración. 1.1. Sistema de numeración Decimal/Binario. 1.2. Sistema de numeración Octal. 1.3. Sistema de numeración Hexadecimal. 1.4. Codigos numericos (BCD y Gray) 2. Sistemas combinacionales. 2.1. Álgebra de Boole. 2.2. Método de simplificación de Karnaugh. 2.3. Síntesis de circuitos combinacionales.



3.- Sensores y actuadores	<ol style="list-style-type: none">1. Introducción.2. Clasificación de los sensores.3. Características generales de los sensores<ol style="list-style-type: none">3.1. Características estáticas.3.2. Características dinámicas.4. Detectores de proximidad.<ol style="list-style-type: none">4.1. Detectores inductivos.4.2. Detectores capacitivos.4.3. Detectores ópticos.4.4. Detectores ultrasónicos.5. Medidores de posición o distancia.<ol style="list-style-type: none">5.1. Potenciómetros5.2. Encoders5.3. Sensores Laser5.4. Sensores ultrasónicos
4.-Arquitectura de un autómata	<ol style="list-style-type: none">1. Antecedentes. Concepto de autómata.2. Estructuras externa.Tipos de Modulos3. Forma de Conexión de Entradas y Salidas.4. Estructura Interna<ol style="list-style-type: none">4.1. Memoria. Tipos4.2. CPU.4.3. Unidades de E/S.5. Interfaces.<ol style="list-style-type: none">5.1 Equipos o unidades de Programación.5.2 Dispositivos periféricos.5.3 Actuadores y sensores.6. Características de las gamas S7-200 y S7-300. (Siemens)7. Características de las gama TSX (Schneider)
5.- Norma IEC-1131. Lenguajes de programación	<ol style="list-style-type: none">1. Introducción.2. Objetos de lenguaje IEC-1131.3. Tipos de lenguajes para la programación
6.- Instrucciones Básicas para los S7-200.	<ol style="list-style-type: none">1. Tipos de lenguajes para la programación de autómatas.2. Características de programabilidad de los S7-200.3. Lenguaje de instrucciones básico de los S7-200 (awl).4. Lenguaje de contactos básico de los S7-200 (kop).5. Tipos de Temporizadores.6. Tipos de Contadores. Contadores Rápidos.
7.- Instrucciones Avanzadas para los S7-200	<ol style="list-style-type: none">1. Operaciones de Control de Programa2. Datos: Tipos, tamaños y modo de direccionamiento3. Datos: Áreas de memoria y modos direccionamiento4. Operaciones de transferencia.5. Entradas y Salidas Analógicas.6. Operaciones Aritméticas.7. Operaciones de comparación.8. Reloj en tiempo real.9. La función PID.10. Operador PID en los S7-200



8.- Instrucciones básicas de lenguaje PL7	<ol style="list-style-type: none"> 1. Introducción. 2. Objetos de entradas / salidas. 3. Objetos words 4. Posibilidades de solapamiento de las zonas de memoria 5. Bits extraídos de words. 6. Valores de los distintos tipos de variables.
9.- Metodología de programación	<ol style="list-style-type: none"> 1. GRAFCET (Gráfico de Condición Etapa Transición) 2. GRAFCET de primer y segundo nivel. 3. Construcciones mas frecuentes del GRAFCET. 4. Implementación de bifurcaciones.
10. Comunicaciones	<ol style="list-style-type: none"> 1. Comunicaciones industriales. 2. Niveles de control en una planta industrial. 3. Tipos de Redes Industriales. 4. Comunicaciones en los S7-200 <ol style="list-style-type: none"> 4.1. Comunicaciones PC-Autómata utilizando el cable PC/PPI. 4.2. Redes de autómatas utilizando el cable PC/PPI. 4.3. Instrucciones leer en la red, escribir en la red.

Planificación			
Metodoloxías / probas	Horas presenciais	Horas non presenciais / traballo autónomo	Horas totais
Proba de resposta breve	4	0	4
Actividades iniciais	2	1	3
Sesión maxistral	18	27	45
Prácticas de laboratorio	10	5	15
Traballos tutelados	0.5	5	5.5
Proba obxectiva	3	9	12
Atención personalizada	3	0	3

*Os datos que aparecen na táboa de planificación son de carácter orientativo, considerando a heteroxeneidade do alumnado

Metodoloxías	
Metodoloxías	Descrición
Proba de resposta breve	Al finalizar cada lección magistral se entregará un test al alumno para reforzar los conceptos explicados. Se valorará en la nota final
Actividades iniciais	Presentación. Introducción al material del Laboratorio. Bibliografía. ETC
Sesión maxistral	Se expondrá el programa de la materia con ayuda de material TIC
Prácticas de laboratorio	Se realizarán practicas sobre Automatas de las gamas S7 200/300. También se usarán simuladores. Se probarán los modelos TSX Micro
Traballos tutelados	El alumno podrá realizar un máximo de tres trabajos de Programación de Autómatas.
Proba obxectiva	Examen Teorico-Práctico con una duracion de 3h Max. Puntua como maximo el 60%

Atención personalizada	
Metodoloxías	Descrición
Traballos tutelados Prácticas de laboratorio	El alumno deberá pasar por en el despacno del profesor con el fin de resolver las dudas que surgam en la realización del trabajo. También para otros problemas puntuales que pudieran surgir en el estudio de la materia. Se indicarán las horas en su momento

Avaliación



Metodoloxías	Descrición	Cualificación
Proba obxectiva	Examen Teorico-Practico por escrito. Contendrá cuestións breves e exercios de programación. Duración Máxima 3 H	50
Traballos tutelados	Se podran realizar un maximo de tres traballos de automatización. Deberán ser explicados en tutorías	30
Prácticas de laboratorio	Las practicas se realizan fundamentalmente con la gama de automatatas S7-200 y con los programa Microwin y PcSimu	15
Proba de resposta breve	Despues de cada sesión magistral se cubrirá un breve test para comprobar el grado de comprension de la sesión	5
Outros		

Observacións avaliación

Las practicas se realizan fundamentalmente con la gama de automatatas S7-200 y con los programa Microwin y PcSimu. El profesor al finalizar cada sesión comprobará y evaluará, el grado de realización de la mismas. Tambien se probarán otros modelos TSX-Micro

Fontes de información

Bibliografía básica	<ul style="list-style-type: none">- Cesar Vidal, Gerardo Gonzalez (). Autómatas Programables. Programacion y Entrono. Escuela U. Politecnica Ferrol. Reprograma Noroeste- A. Porras / A. P. Montanero (1990). Autómatas programables . McGraw-Hill- Nicolas M. Garcí Aracil y otros (). Autómatas Programables. SIMATIC. Esc. Politécnica Elche. Miguel Hernandez- Rodríguez Mata (2000). Desarrollo de sistemas secuenciales . Paraninfo- Enrique Mandado (). Sistemas electrónicos digitales . Marcombo
Bibliografía complementaria	

Recomendacións

Materias que se recomenda ter cursado previamente

Materias que se recomenda cursar simultaneamente

Materias que continúan o temario

Observacións

(*)A Guía docente é o documento onde se visualiza a proposta académica da UDC. Este documento é público e non se pode modificar, salvo casos excepcionais baixo a revisión do órgano competente dacordo coa normativa vixente que establece o proceso de elaboración de guías