



Guía Docente				
Datos Identificativos				2012/13
Asignatura (*)	Control Electrónico de Máquinas Eléctricas		Código	770611533
Titulación	Enxeñeiro Técnico Industrial-Especialidade en Electrónica Industrial			
Descriptorios				
Ciclo	Período	Curso	Tipo	Créditos
1º e 2º Ciclo	2º cuatrimestre	Terceiro	Optativa	4.5
Idioma				
Prerrequisitos				
Departamento				
Coordinación			Correo electrónico	
Profesorado			Correo electrónico	
Web				
Descrición xeral	Análisis, diseño y resolución de problemas de equipos electrónicos de control de velocidad de motores y arrancadores progresivos.			

Competencias da titulación	
Código	Competencias da titulación
A4	Dominar as técnicas tradicionais e modernas necesarias para poder realizar adecuadamente planos, gráficos e esquemas, con obxecto de plasmar graficamente ideas e solucións; así como interpretar a realización de calquera traballo de enxeñaría.
A5	Traballar de forma efectiva como individuo e como membro de equipos diversos e multidisciplinares.
A6	Identificar, formular e resolver problemas de enxeñaría.
A10	Capacidade de usar as técnicas, habilidades e ferramentas modernas para a práctica da enxeñaría.
A12	Capacidade para o deseño, redacción, firma e dirección de proxectos, en todas as súas diversidades e fases, partindo das Atribucións e Competencias profesionais que a Lei especifique e da Lexislación vixente aplicable.
B2	Resolver problemas de forma efectiva.
B4	Traballar de forma autónoma con iniciativa.
B5	Traballar de forma colaborativa.
B6	Capacidade de comunicación oral e escrita de maneira efectiva con ética e responsabilidade social como cidadán e como profesional.
B7	Comunicarse de maneira efectiva nun entorno de traballo.
B10	Capacidade de análise e síntese.
B11	Capacidade de Organización e Planificación.
B16	Capacidade de trasladar os coñecementos á práctica.
C6	Valorar criticamente o coñecemento, a tecnoloxía e a información dispoñible para resolver os problemas cos que deben afrontarse.

Resultados da aprendizaxe				
Competencias de materia (Resultados de aprendizaxe)		Competencias da titulación		
Resolver problemas en los equipos de control de máquinas eléctricas		A4	B2	C6
		A5	B4	
		A6	B5	
			B10	
			B16	
Diseñar, Calcular y Proyectar equipos de Control de Máquinas Eléctricas		A4	B2	C6
		A5	B6	
		A6	B10	
		A10	B11	
		A12		



Elaborar informes técnicos sobre Controles de máquinas eléctricas	A4	B2	C6
	A5	B5	
	A6	B7	
	A10	B10	
		B11	

Contidos	
Temas	Subtemas
1.- Introducción a los accionamientos de motores	1.1.- Introducción. 1.2.- Criterios de selección de los componentes de un accionamiento. 1.2.1.- En base al enlace entre el motor y la carga. 1.2.2.- En base al enlace entre el motor y el convertidor. 1.3.- Selección de sensores de velocidad y posición. 1.4.- Consideraciones térmicas en la selección de un motor. 1.5.- Control del servoaccionamiento y limitación de corriente. 1.6.- Limitación de corriente en accionamientos de ajuste de velocidad.
2.- Accionamientos para motores de C.C.	2.1.- Introducción. 2.2.- Características básicas de los motores de C.C. 2.3.- Modos de trabajo. 2.4.- Accionamientos monofásicos. 2.4.1.- Convertidor de media onda controlado. 2.4.2.- Convertidor puente semicontrolado. 2.4.3.- Convertidor puente totalmente controlado. 2.4.4.- Convertidor puente en conexión paralelo inversa. 2.5.- Accionamientos trifásicos. 2.5.1.- Convertidor de media onda controlado. 2.5.2.- Convertidor puente semicontrolado. 2.5.3.- Convertidor puente totalmente controlado. 2.5.4.- Convertidor puente en conexión paralelo inversa. 2.6.- Accionamientos por troceado de la tensión continua (Choppers). 2.7.- Principio del control de potencia. 2.8.- Principio del control de freno regenerativo. 2.9.- principio del control de freno reostático. 2.10.- Accionamientos de dos y de cuatro cuadrantes 2.11.- Accionamientos multifase. 2.12.- Control en lazo cerrado de los accionamientos de C.C. 2.12.1.- Función de transferencia en lazo abierto. 2.12.2.- Función de transferencia en lazo cerrado. 2.12.3.- Control en lazo por seguimiento de fase.
3.- Accionamientos para motores de C.A.	3.1.- Introducción. 3.2.- Accionamientos de motores de inducción. 3.3.- Características de rendimiento 3.4.- Control del voltaje del estator. 3.5.- Control del voltaje del rotor. 3.6.- Control por frecuencia. 3.7.- Control de voltaje y de frecuencia. 3.8.- Control de corriente. 3.9.- Control de voltaje, corriente y frecuencia. 3.10.- Control en lazo cerrado de motores de inducción.



<p>4.- Accionamientos de C.A. Accionamiento de motores síncronos</p>	<p>4.1.- Accionamiento de motores síncronos.            4.2.- Motores de rotor cilíndrico.            4.3.- Motores de polos salientes.            4.4.- Motores de reluctancia.            4.5.- Motores de imán permanente.            4.6.- Motores de reluctancia conmutada.            4.7.- Control en lazo cerrado de motores síncronos.            4.8.- Accionamiento de motores de C.C. y de C.A. sin escobillas.            4.8.- Cicloconvertidores.</p>
<p>5.- Accionamiento de motores paso a paso</p>	<p>5.1.- Introducción.            5.1.1.- Principio de funcionamiento.            5.1.1.1.- Motores bipolares.            5.1.1.2.- Motores unipolares.            5.2.- Secuencias para control de M.P.A P. bipolares.            5.3.- Secuencias para control de M.P. A P. unipolares.            5.4.- Secuencias tipo paso simple.            5.5.- Secuencias tipo paso doble.            5.6.- Secuencias tipo medio paso.            5.7.- Control por ordenador.            5.8.- Ejemplos prácticos.</p>
<p>6.- Control Vectorial</p>	<p>6.- CONTROL VECTORIAL DEL MOTOR ASÍNCRONO            6.1.- Régimen dinámico de los motores asíncrono            6.2.- Modelos considerando la saturación            6.2.1.- Control escalar. Control vectorial            6.2.2.- Control vectorial. Método directo            6.2.3.- Control vectorial. Método indirecto            6.2.4.- Control vectorial sobre motores síncronos y asíncronos.            6.2.5.- Inconvenientes del control vectorial            6.3.- El control vectorial y la máquina de inducción            6.3.1.- Planteamiento.            6.3.2.- Simplificación de la transformada de Clarke.            6.3.3.- Desarrollo matemático del control.            6.3.4.- Modulación por anchura de impulso basada en vectores espaciales            6.4.- El procesador digital de señal (DSP)            6.4.1.- Definición.            6.4.2.- Clasificación y características.            6.4.3.- Arquitecturas estándar.            6.4.4.- Ventajas y desventajas.            6.5.- Aplicación al control vectorial.</p>

Planificación			
Metodoloxías / probas	Horas presenciais	Horas non presenciais / traballo autónomo	Horas totais
Sesión maxistral	30	30	60
Prácticas de laboratorio	15	15	30
Traballos tutelados	0	15	15
Atención personalizada	7.5	0	7.5

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



## Metodoloxías

Metodoloxías	Descrición
Sesión maxistral	Exposición en clase de los contenidos del temario con apoyo de medios audiovisuales y pizarra.
Prácticas de laboratorio	Montaje y análisis en el laboratorio de circuitos del temario o simulación de los mismos.
Traballos tutelados	Realización de un trabajo relacionado con uno de los temas del contenido y exposición y defensa del mismo. Requiere atención personalizada

## Atención personalizada

Metodoloxías	Descrición
Traballos tutelados	Tutorías personalizadas

## Avaliación

Metodoloxías	Descrición	Cualificación
Sesión maxistral	Se realizará un único examen final escrito	30
Prácticas de laboratorio	Se computará el trabajo realizado por el alumno en el laboratorio	20
Traballos tutelados	Se valorará el trabajo realizado por el alumno, su grado de dificultad, su exposición y defensa.	50
Outros		

## Observacións avaliación

--

## Fontes de información

<b>Bibliografía básica</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- M. H. Rashid (2004). ELECTRÓNICA DE POTENCIA. Circuitos, dispositivos y aplicaciones (3 Edición). Prentice-Hall</li> <li>- Ned Mohan, Tore M. Undeland, William P. Robbins (2003). POWER ELECTRONICS: CONVERTERS, APPLICATIONS AND DESIGN (3rd Edition). John Wiley</li> <li>- Ralph E. Tarter (1993). SOLID-STATE POWER CONVERSION HANDBOOK. Wiley Interscience</li> <li>- ( ). .</li> <li>- S. Alepuz, V. Delos, J. Horrillo, J. Triadó (2000). Control vectorial del motor de inducción. Automática e instrumentación, Abril de 2000</li> <li>- PRINCIPLES OF POWER ELECTRONICS (1992). John G. Kassakian, Martin F. Schlecht, George C. Verghese. Addison Wesley</li> </ul>
<b>Bibliografía complementaria</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- ( ). .</li> <li>- W. Leonhard (1985). Control of Electrical Drives. Springer Verlag, Berlín</li> <li>- J.M.D. Murphy, F.G. Turnbull ( ). Power Electronic Control of AC Motors. Pergamon, New</li> <li>- P.C. Sen (1982). Thyristor DC Drives. John Wiley, New Cork</li> </ul>

## Recomendacións

### Materias que se recomenda ter cursado previamente

Electrónica Industrial/770511202  
Máquinas Eléctricas I/770511206  
Máquinas Eléctricas II/770511303

### Materias que se recomenda cursar simultaneamente

### Materias que continúan o temario

--

## Observacións

--



Se recomienda antes haber estudiado Electrónica Industrial de segundo, Máquinas eléctricas 1 y Máquinas eléctricas 2.

(\*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 de acordo coa normativa vixente que establece o proceso de elaboración de guías