



Guía Docente

Datos Identificativos				
Asignatura (*)			Código	2014/15
Control Electrónico de Máquinas Eléctricas			770611533	
Titulación				
Descritores				
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

Resultados da aprendizaxe

Competencias de materia (Resultados de aprendizaxe)	Competencias da titulación		
Resolver problemas en los equipos de control de máquinas eléctricas	A4 A5 A6	B2 B4 B5 B10 B16	C6
Diseñar, Calcular y Proyectar equipos de Control de Máquinas Eléctricas	A4 A5 A6 A10 A12	B2 B6 B10 B11	C6
Elaborar informes técnicos sobre Controles de máquinas eléctricas	A4 A5 A6 A10	B2 B5 B7 B10 B11	C6

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.



<p>2.- Accionamientos para motores de C.C.</p>	<p>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.</p>
<p>3.- Accionamientos para motores de C.A.</p>	<p>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>
<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>



5.- Accionamiento de motores paso a paso	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.
6.- Control Vectorial	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.

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

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 dacordo coa normativa vixente que establece o proceso de elaboración de guías