



Guía Docente			
Datos Identificativos			2015/16
Asignatura (*)	Sistemas de Control con Computador	Código	614111643
Titulación	Enxeñeiro en Informática		
Descriptores			
Ciclo	Período	Curso	Tipo
1º e 2º Ciclo	1º cuatrimestre	Todos	Optativa
Idioma	Castelán		
Modalidade docente	Presencial		
Prerrequisitos			
Departamento	Electrónica e Sistemas		
Coordinación	Vazquez Araujo, Francisco Javier	Correo electrónico	francisco.vazquez@udc.es
Profesorado	Vazquez Araujo, Francisco Javier	Correo electrónico	francisco.vazquez@udc.es
Web			
Descripción xeral	O obxectivo da materia é presentar os principios fundamentais da análise e deseño de sistemas de control en lazo pechado e a súa implementación empregando técnicas dixitais.		

Competencias / Resultados do título	
Código	Competencias / Resultados do título
A1	Aprender de maneira autónoma novos coñecementos e técnicas avanzadas axeitadas para a investigación, o deseño e o desenvolvemento de sistemas e servizos informáticos.
B1	Aprender a aprender.
B2	Resolver problemas de forma efectiva.
B3	Aplicar un pensamento crítico, lóxico e creativo.
B4	Aprendizaxe autónoma.
B11	Razoamento crítico.
B12	Capacidade para a análise e a síntese.
C3	Utilizar as ferramentas básicas das tecnoloxías da información e as comunicacións (TIC) necesarias para o exercicio da súa profesión e para a aprendizaxe ao longo da súa vida.
C6	Valorar criticamente o coñecemento, a tecnoloxía e a información dispoñible para resolver os problemas cos que deben enfrentarse.

Resultados da aprendizaxe			
Resultados de aprendizaxe			Competencias / Resultados do título
Coñecer as propiedades en réxime transitorio e permanente dos sistemas de primeiro e segundo orde.			A1 B1 C3 B2 C6 B3 B4 B11 B12
Coñecer o modelado de sistemas continuos a través da relación entrada-saída.			A1 B1 C3 B2 C6 B3 B4 B11 B12

Coñecer a técnica do lugar xeométrico das raíces para o deseño de sistemas de control en lazo pechado.	A1	B1 B2 B3 B4 B11 B12	C3 C6
Saber deseñar sistemas de control PID e de retardo-adelanto utilizando a técnica do lugar xeométrico das raíces.	A1	B1 B2 B3 B4 B11 B12	C3 C6
Saber cómo se atopa o sistema discreto equivalente a un dado e cómo se implementa por medio de ecuacións en diferencias.	A1	B1 B2 B3 B4 B11 B12	C3 C6

Contidos	
Temas	Subtemas
Introducción aos sistemas de control por computador	<ol style="list-style-type: none">1. Conceptos básicos2. Control en lazo abierto y lazo pechado3. Control analóxico e control dixital
Transformada de Laplace	<ol style="list-style-type: none">1. Definición2. Transformada de Laplace de algunas sinais básicas3. Propiedades4. Transformada de Laplace inversa.
Sistemas de control continuos	<ol style="list-style-type: none">1. Modelado de sistemas continuos2. Sistemas descritos por ecuacións diferenciais lineais con coeficientes constantes3. Estabilidade de sistemas descritos por ecuacións diferenciais4. Sistemas de orden 15. Sistemas de orden 26. Sistemas de orden superior7. Interconexión de sistemas8. Erro en estado estable de sistemas de control en lazo pechado



A técnica do lugar das raíces	1. Evaluación xeométrica da transformada de Laplace 2. Ecuacións do lugar xeométrico das raíces 3. Propiedades do lugar xeométrico das raíces 4. Controladores PID e de adelanto-retardo
Sistemas de control dixital	1. Conversión A/D y D/A 2. Sistemas muestreados 3. Transformada Z 4. Sistemas descritos por ecuacións en diferencias 5. Implementación dixital de controladores continuos 6. Deseño de sistemas de control discretos.

Planificación

Metodoloxías / probas	Competencias / Resultados	Horas lectivas (presenciais e virtuais)	Horas traballo autónomo	Horas totais
Solución de problemas	A1 B1 B2 B3 B4 B11 B12 C3 C6	0	50	50
Prácticas de laboratorio	A1 B1 B2 B3 B4 B11 B12 C3 C6	0	40	40
Atención personalizada		10	0	10

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

Metodoloxías

Metodoloxías	Descripción
Solución de problemas	Resolveranse de forma autónoma por parte do alumno exercicios para a consolidación dos conceptos da asignatura.
Prácticas de laboratorio	Os alumnos deben realizar unha práctica final onde se estudian as funcións de MATLAB para o análisis e deseño de sistemas de control en lazo fechado. A práctica consiste na codificación, depurado, proba e execución dun programa que permita, a partir da especificación dunha planta e dunhas características de resposta transitoria e permanente, deseñar os controladores indicados previamente por os profesores na guía correspondente.

Atención personalizada

Metodoloxías	Descripción
Prácticas de laboratorio	Durante as horas de tutorías atenderanse as dúbihadas que os alumnos teñan sobre os problemas e as prácticas que se propoñen para que eles as realicen no seu tempo de estudio.
Solución de problemas	

Avaliación

Metodoloxías	Competencias / Resultados	Descripción	Cualificación



Prácticas de laboratorio	A1 B1 B2 B3 B4 B11 B12 C3 C6	Farase un exame oral da práctica final	50
Solución de problemas	A1 B1 B2 B3 B4 B11 B12 C3 C6	Entregaránse e defenderánse guías de problemas. Adicionalmente, propórase unha proba escrita con varios problemas de dificultad similar aos resoltos nas guías para aqueles que desexen subir a nota.	50
Outros			

Observacións avaliación

Na convocatoria de xullo só se poderá obter o 50% da nota correspondente a Solución de problemas mediante unha proba escrita. Non haberá opción de entregar e defender as guías de problemas.

Fontes de información

Bibliografía básica	- Norman S. Nise (2000). Control Systems Engineering. John Wiley & Sons
Bibliografía complementaria	

Recomendacións**Materias que se recomienda ter cursado previamente**

Medios de Transmisión/614111304

Materias que se recomienda 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