



Teaching Guide

Teaching Guide				
Identifying Data			2015/16	
Subject (*)	FUNDAMENTOS DE AUTOMÁTICA		Code	730G03015
Study programme	Grao en enxeñaría en Tecnoloxías Industriais			
Descriptors				
Cycle	Period	Year	Type	Credits
Graduate	2nd four-month period	Second	Obligatoria	6
Language	SpanishGalician			
Teaching method	Face-to-face			
Prerequisites				
Department	Enxeñaría Industrial			
Coordinador	Oliver Charlon, Francisco Carlos	E-mail	f.oliver@udc.es	
Lecturers	Oliver Charlon, Francisco Carlos	E-mail	f.oliver@udc.es	
Web				
General description	Na industria actual, e mesmo entre os produtos máis comúns de consumo, úsanse múltiples sistemas os que se aplican modernos métodos de control . É por iso que se necesitan técnicos con capacidade para "entender", "desenvolver" e "aplicar" tales métodos. As Escolas e os Centros de estudo de Enxeñaría deben dotar os seus Alumnos coas competencias e os coñecementos necesarios para lles permitir, en particular, "entender" e "desenvolver", para que na súa entrada ao mundo do traballo, en colaboración coa experiencia da Empresa, "desenvolva" e "aplique" tales métodos con aínda máis profundidade. As funcións que permiten iso son, entre outras: - Comprender a utilidade do Control Automático, no noso caso, de sistemas lineais e continuos, e coñecer as súas aplicacións tanto industriais como en produtos de uso sistemático, como o son moitos dos consumidos habitualmente. - Coñecer e comprender os conceptos de estabilidade e precisión dos sistemas ralimentados de control. - Coñecer e saber utilizar métodos de análise necesarios para: - A modelaxe de sistemas físicos. - A análise de ambos dinámico e estático dos sistemas nos dominios do tempo e da frecuencia. - O proxecto do regulador máis axeitado, que atenda as especificacións esixidas polo usuario, para cada sistema de control. - Coñecer a finalidade de cada un dos elementos que forman parte dun sistema de control, como poden ser atuadores, sensores, reguladores, etc. - Elixir, de entre as numerosas posibilidades, a estrutura de control a implantar máis axeitada.			

Study programme competences

Code	Study programme competences
------	-----------------------------

Learning outcomes

Learning outcomes	Study programme competences
-------------------	-----------------------------



- Comprender a utilidade do Control Automático, no noso caso, de sistemas lineais e continuos, e coñecer as súas aplicacións tanto industriais como en produtos de uso sistemático, como o son moitos dos consumidos habitualmente.	A1 A10 A11 A12	B2 B3 B4 B5 B6 B7 B9	C1 C2 C4 C5 C6
- Coñecer e comprender os conceptos de estabilidade e precisión dos sistemas ralimentados de control.	A1 A10 A11 A12	B2 B3 B4 B5 B6 B7 B9	C1 C2 C4 C5 C6
- Coñecer e saber utilizar métodos de análise necesarios para: - A modelaxe de sistemas físicos. - A análise de ambos dinámico e estático dos sistemas nos dominios do tempo e da frecuencia. - O proxecto do regulador máis axeitado, que atenda as especificacións esixidas polo usuario, para cada sistema de control. - Coñecer a finalidade de cada un dos elementos que forman parte dun sistema de control, como poden ser actuadores, sensores, reguladores, etc. - Elixir, de entre as numerosas posibilidades, a estrutura de control a implantar máis axeitada.	A1 A10 A11 A12	B2 B3 B4 B5 B6 B7 B9	C1 C2 C4 C5 C6

Contents	
Topic	Sub-topic
Introdución	i.1 FÓRMULAS E TEOREMAS MATEMÁTICOS ELEMENTAIS. i.2 SISTEMAS FÍSICOS ELEMENTAIS.
UN BREVE REPASO FÍSICO-MATEMÁTICO	Problemas.
Capítulo 1	1.1 SISTEMAS DE CONTROL AUTOMÁTICO: CLASIFICACIÓN. 1.2 SISTEMAS DINÁMICOS DE CONTROL.
SISTEMAS DE CONTROL AUTOMÁTICO: INTRODUCCIÓN	1.3 SISTEMAS LINEAIS CONTÍNUOS DE CONTROL. 1.4 REGULADORES E SERVOMEKANISMOS. 1.5 SISTEMAS EN BUCLE ABERTO E EN BUCLE PECHADO. 1.6 COMPOÑENTES DUN SISTEMA.
Capítulo 2	2.1 MODELO MATEMÁTICO DUN SISTEMA DINÁMICO: REPRESENTACIÓN EXTERNA.
FUNCIÓN DE TRANSFERENCIA E DIAGRAMAS DE BLOQUES	2.2 FUNCIÓN DE TRANSFERENCIA. DEFINICIÓNS. 2.3 DIAGRAMA DE BLOQUES. 2.4 REDUCCIÓN DUN DIAGRAMA DE BLOQUES. Problemas.
Capítulo 3	3.1 SISTEMAS CON REALIMENTACIÓN DA SAÍDA. 3.2 SENSIBILIDADE.
SISTEMAS REALIMENTADOS DE CONTROL AUTOMÁTICO	3.3 EFECTOS DA REALIMENTACIÓN SOBRE UN SISTEMA DE CONTROL.



Capítulo 4 ANÁLISE DOS SISTEMAS DINÁMICOS DE CONTROL NO DOMINIO TEMPORAL	4.1 SINAIS DE ENSAIO. 4.2 RESPOSTA IMPULSIONAL DUN SISTEMA. 4.3 TEOREMA DE CONVOLUCIÓN. 4.4 RESPOSTA TEMPORAL DUN SISTEMA DE 1er ORDE. 4.5 RESPOSTA TEMPORAL DE UN SISTEMA DE 2o ORDE. 4.6 ESPECIFICACIÓNS TEMPORAIS DA RESPOSTA DE UN SIST. SUBAMORTIGUADO ANTE UNHA ENTRADA CHANZO UNITARIO. 4.7 ESPECIFICACIÓNS TEMPORAIS DA RESPOSTA DE UN SIST. SUBAMORTIGUADO AO QUE SE LLE ENGADE UN CERO ANTE UNHA ENTRADA CHANZO UNITARIO. 4.8 EFECTOS SOBRE A RESPOSTA DUN SISTEMA POLA ADICIÓN DE UN POLO OU UN CERO NA SUA FUNCIÓN DE TRANSFERENCIA G(s). 4.9 SISTEMA EQUIVALENTE REDUCIDO. 4.10 ESTABILIDADE. SISTEMAS DE ORDEN SUPERIOR. 4.11 CRITERIO DE ESTABILIDADE DE ROUTH-HURWITZ. 4.12 PRECISIÓN. ERROS EN RÉXIME PERMANENTE DUN SISTEMA. Problemas.
Capítulo 5 O LUGAR DAS RAÍCES	5.1 O LUGAR DAS RAÍCES DIRECTO. 5.2 O LUGAR DAS RAÍCES INVERSO. 5.3 INFORMACIÓN OBTIDA DO LUGAR DAS RAÍCES. 5.4 O CONTORNO DAS RAÍCES. Problemas.
Capítulo 6 ANÁLISE FRECUENCIAL DOS SISTEMAS	6.1 RESPOSTA FRECUENCIAL DUN SISTEMA. 6.2 DIAGRAMAS DE BODE. 6.3 ESPECIFICACIÓNS FRECUENCIAIS DUN SISTEMA. 6.4 RELACIÓN ENTRE AS ESPECIFICACIÓNS TEMPORAIS E FRECUENCIAIS. 6.5 CRITERIO DE ESTABILIDADE DE NYQUIST. 6.6 RESPOSTA EN LAZO PECHADO. DIAGRAMA DE NICHOLS. Problemas.
Capítulo 7 REGULADORES. DESEÑO	7.1 REGULADORES OU COMPENSADORES. TIPOS. 7.2 ESTRUCTURAS BÁSICAS DOS SISTEMAS DE CONTROL. 7.3 REGULADOR PROPORCIONAL P. 7.4 REGULADOR PROPORCIONAL-INTEGRAL PI IDEAL OU ACTIVO. 7.5 REDE DE COMPENSACIÓN POR RETARDO DE FASE: PI REAL OU PASIVO. 7.6 REGULADOR PROPORCIONAL-DERIVATIVO PD IDEAL OU ACTIVO. 7.7 REDE DE COMPENSACIÓN POR AVANCE DE FASE: PD REAL OU PASIVO. 7.8 REGULADOR PID IDEAL OU ACTIVO. 7.9 REGULADOR PID REAL O PASIVO. 7.10 REGULADORES ADAPTATIVOS. 7.11 ETAPAS DE DESEÑO DUN SISTEMA DE CONTROL. 7.12 ETAPAS DE DESEÑO DUN REGULADOR. 7.13 AXUSTE DUN REGULADOR POLO MÉTODO DE ZIEGLER-NICHOLS. Problemas.

Planning				
Methodologies / tests	Competencies	Ordinary class hours	Student?s personal work hours	Total hours
Guest lecture / keynote speech	A1 B5 B7 B9 C5	23	24	47
Problem solving	A1 A10 A11 A12 B2 B6 C1 C4 C6	23	30	53



Laboratory practice	B6 C4	9	5	14
Objective test	B3 B4 B5 B6 C2	4	27	31
Personalized attention		5	0	5
(*)The information in the planning table is for guidance only and does not take into account the heterogeneity of the students.				

Methodologies	
Methodologies	Description
Guest lecture / keynote speech	Nela iránse desenvolvendo os conceptos e as fórmulas necesarios para a comprensión e análise dos sistemas lineares de control , dende os conceptos de diagramas de bloques , estabilidade , precisión , etc. , pasando a través da análise temporal e frecuencial , cos métodos utilizados para seu estudo, hasta o deseño de un regulador .
Problem solving	Realizaranse na pizarra exercicios complementarios a o desenvolvido nas sesións maxistras de teoría, coa base necesaria e suficiente para a comprensión do tema. Pola realización e presentación dos problemas, con algunha ferramenta informática (Pspice ou MATLAB)ou manual, que serán propostos durante o curso o Alumno pode obter ata un máximo de 1,5 puntos de acordo co seu grao de resolución e presentación. Nota: as horas para a realización destes problemas son unha parte das horas de docencia interactiva .
Laboratory practice	Consistirá na realización de 15 prácticas, cunha duración global de 15 h. por cada grupo establecido. As prácticas consistirán no control dun motor de corrente continua, ao que se lle realizarán análises tanto temporais coma frecuenciais. As prácticas de laboratorio só aprobaranse pola súa realización e presentación do caderno de prácticas debidamente enchido, e computarán na nota final (ver condicións na proba obxectiva) cun máximo de 1,5 puntos segundo o grao de implicación e presentación do caderno de cada Alumno. Nota: as horas para a realización destas prácticas de laboratorio son parte das horas de docencia interactiva. Nota: las horas para la realización de éstas prácticas de laboratorio son parte de las horas de docencia interactiva.
Objective test	Consistirá na realización dun exame no que se pode poñer un test, problemas e/ou exercicios, coas puntuacións e tempos de realización ben definidos, na folla de exame, para cada un deles. A nota obtida no devandito exame será máxima de 7 puntos, e é imprescindible obter unha mínima de 3,15 para que computen as obtidas en docencia interactiva na nota final, que será a suma das tres. Para o aprobado da materia é obrigatorio ter realizado todas as prácticas de laboratorio nas datas establecidas para elas.

Personalized attention	
Methodologies	Description
Laboratory practice Problem solving Guest lecture / keynote speech	Asociadas ás leccións maxistras e de solución de problemas, cada Alumno dispón para a resolución das súas dúbidas, das correspondente sesións de tutoría personalizada. A realización das prácticas de laboratorio será levada persoalmente por un dos profesores designados.

Assessment			
Methodologies	Competencies	Description	Qualification
Objective test	B3 B4 B5 B6 C2	A nota obtida neste exame será máxima de 7 puntos, e é imprescindible obter unha mínima de 3,15 para que computen as obtidas en docencia interactiva na nota final, que será a suma das tres. Para o aprobado da materia é obrigatorio ter realizado todas as prácticas de laboratorio nas datas establecidas para elas.	70
Laboratory practice	B6 C4	As prácticas de laboratorio só aprobaranse pola súa realización e presentación do caderno de prácticas debidamente enchido, e computarán na nota final (ver condicións na proba obxectiva) cun máximo de 1,5 puntos segundo o grao de implicación e presentación do caderno de cada Alumno.	15



Problem solving	A1 A10 A11 A12 B2 B6 C1 C4 C6	Pola realización e presentación de problemas (valorarase especialmente se consegue algunha ferramenta informática como PSpice ou MATLAB) que se irán propoñendo durante o curso o Alumno pode obter ata un máximo de 1,5 puntos segundo o seu grao de resolución e presentación.	15
Others			

Assessment comments

Sources of information

Basic	- Katsuhiko Ogata (2.003). Ingeniería de Control moderna. Prentice Hall - Rohrs-Melsa-Schultz (1.994). Sistemas de Control Lineal. McGraw-Hill - José Gómez Campomanes (1.986). Análisis y diseño de los Sistemas Automáticos de Control (2 tomos). Ediciones Júcar - John Van de Vegte (1.994). Feedback Control Systems. Prentice Hall
Complementary	

Recommendations

Subjects that it is recommended to have taken before

CÁLCULO/730G03001
FÍSICA I/730G03003
FÍSICA II/730G03009
ECUACIONES DIFERENCIALES/730G03011
FUNDAMENTOS DA ELECTRICIDADE/730G03012
FUNDAMENTOS DE ELECTRÓNICA/730G03016

Subjects that are recommended to be taken simultaneously

INFORMÁTICA/730G03004
ACTUADORES E SENSORES/730G03045

Subjects that continue the syllabus

Other comments

(*)The teaching guide is the document in which the URV publishes the information about all its courses. It is a public document and cannot be modified. Only in exceptional cases can it be revised by the competent agent or duly revised so that it is in line with current legislation.