



Guía Docente				
Datos Identificativos				2015/16
Asignatura (*)	Regulación e Control	Código	631G02456	
Titulación				
Descritores				
Ciclo	Período	Curso	Tipo	Créditos
Grao	2º cuatrimestre	Terceiro	Obrigatoria	6
Idioma	CastelánInglés			
Modalidade docente	Presencial			
Prerrequisitos				
Departamento	Energía e Propulsión MariñaEnxeñaría Industrial			
Coordinación	Rodríguez Gómez, Benigno Antonio	Correo electrónico	benigno.rodriguez@udc.es	
Profesorado	Perez Castelo, Francisco Javier	Correo electrónico	francisco.javier.perez.castelo@udc.es	
	Rodríguez Gómez, Benigno Antonio		benigno.rodriguez@udc.es	
	Romero Gómez, Manuel		m.romero.gomez@udc.es	
Web				
Descrición xeral				

Competencias / Resultados do título	
Código	Competencias / Resultados do título

Resultados da aprendizaxe			
Resultados de aprendizaxe	Competencias / Resultados do título		
	O alumno será capaz de interpretar correctamente documentación científica e técnica relativa ás aplicacións de control.	A3 A14 A18	B4 B7 B9 B10
Analizar o comportamento dos sistemas físicos dinámicos mediante modelos matemáticos.	A14 A17	B5 B11	C8 C9 C10
Identificar as estruturas de control, comprendendo as vantaxes e inconvenientes para cada aplicación particular.	A2 A13 A62 A63 A64	B4 B9	C3 C7 C12
Diagnosticar o mal funcionamento dun sistema controlado.	A14 A15 A62 A63 A64	B4 B5 B10 B11	C7 C10 C11
Conocer e aplicar métodos empíricos para la sintonía de controladores, y la consecuente mejora en la eficiencia de los sistemas.	A69 A71 A72	B4 B9	
Utilizar con soltura ferramentas TIC.		B9 B11	C3 C7 C13

Contidos	
Temas	Subtemas



1. Caracterización dos sistemas continuos, discretos e muestreados.	1.1. Orde do sistema 1.2. Sensibilidade a variación dos parámetros 1.3. Diferencias entre sistemas continuos, discretos e muestreados
2. Modelización e simulación de sistemas mediante software	2.1 Representación mediante función de transferencia 2.2 Representación en variables de estado 2.3 Realización práctica da simulación
3. Estudio do comportamento dos sistemas de control en lazo cerrado	3.1 Repostas temporais típicas 3.2 Ganancia en continua 3.3 Características dinámicas
4. Uso de técnicas de resposta en frecuencia	4.1. Resposta en Frecuencia 4.2. Parámetros característicos 4.3. Representacións gráficas: diagramas de Bode, Black e Nyquist 4.4. Marxes de Fase e Amplitude 4.5. Lugar das Raíces 4.6. Diagrama de Nichols
5. Determinación de la estabilidad de los sistemas de control en lazo cerrado.	5.1 Determinación mediante diagramas de Bode y Nyquist 5.2 Criterio de Nyquist 5.3 Lugar de las raíces
6. Selección y ajuste de controladores.	6.1. Especificacións 6.2. Configuracións 6.3. Compensación por: avance, retardo ou avance-retardo de fase 6.4. PID e variantes

Planificación				
Metodoloxías / probas	Competencias / Resultados	Horas lectivas (presenciais e virtuais)	Horas traballo autónomo	Horas totais
Prácticas de laboratorio	A3 A13 A14 A69 A71 A72 B5 B11 C3 C10 C11	9	3	12
Solución de problemas	A2 A18 A62 A63 A64 B4 B7 B9 B10 C8 C10	18	36	54
Proba mixta	A3 A13 A14 A15 A17 A18 A62 A63 A64 A69 B4 B10 B11 C8 C11	8	0	8
Sesión maxistral	A15 A17 A18 A63 A64 B4 B7 B9 B10 C7 C8 C9 C12 C13	27	49	76
Atención personalizada		0		0

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

Metodoloxías	
Metodoloxías	Descrición
Prácticas de laboratorio	Levaranse a cabo mediante a manipulación de sistemas físicos, no correspondente laboratorio. O practicante deberá ter os coñecementos previos necesarios para a realización da práctica.



Solución de problemas	A asimilación de coñecementos teóricos plasmarase na resolución das cuestións prácticas propostas ao longo do curso. Entenderase como resolución de problemas tanto os feitos na aula, como os realizados por medios nos que só se implica a execución de software de simulación.
Proba mixta	A lo menos haberá unha ao final do curso, na data establecida e aprobada en Xunta de Escola, e ademais poderense levar a cabo outras de xeito complementario ao longo do curso.
Sesión maxistral	Na mesma os profesores desenvolverán os contidos teóricos do curso e enfocarán a súa aplicación práctica.

Atención personalizada

Metodoloxías	Descrición
Sesión maxistral	Nas prácticas de Laboratorio o alumno terá a supervisión do profesor.
Prácticas de laboratorio	A solución de problemas, pasa por varias fases, nunha primeira o alumnado debe tentar facer o problema só ou de xeito colaborativo, e posteriormente o profesor debe resolver as dudas sobre dita resolución de forma persoal ou colectiva.
Solución de problemas	Na proba mixta o profesor estará presente e dispoñible para clarear as dúbidas sobre as cuestión que se plantexa, non para resolvelas.
Proba mixta	Na Sesión maxistral o alumnado poderá intervir sempre que sexa dun xeito construtivo para formular as dúbidas que nese momento desexa que se lle clarexen. Sobre todos os puntos anteriores o alumnado conta coa posibilidade de consultar nas titorías aquilo que considere necesario. Para as probas mixtas contará cun periodo de revisión.

Avaliación

Metodoloxías	Competencias / Resultados	Descrición	Cualificación
Prácticas de laboratorio	A3 A13 A14 A69 A71 A72 B5 B11 C3 C10 C11	Valoraranse pola participación, pola actitude no seu desenvolvemente e polos resultados acadados.	15
Solución de problemas	A2 A18 A62 A63 A64 B4 B7 B9 B10 C8 C10	O mesmo que no caso anterior	20
Proba mixta	A3 A13 A14 A15 A17 A18 A62 A63 A64 A69 B4 B10 B11 C8 C11	Valorará en conxunto os coñecemento adquiridos polas distintas metodoloxías. Poderá constar de calquera tipo de preguntas ou cuestións.	65

Observacións avaliación

É posible acadar outros acordos de avaliación entre alumnado e profesorado, pero nese caso as condicións constarán nun contrato de avaliación coa sinatura das partes. E citarase explicitamente a frase "De acordo co recollido na Guía docente nas observacións de avaliación? "

Os criterios de avaliación contemplados nos cadros A-III/1 e A-III/2 do Código STCW e a súas emendas relacionadas con esta materia teranse en conta á hora de deseñar e realizar a avaliación.

Fontes de información



Bibliografía básica	<ul style="list-style-type: none">- Ogata, Katsuhiko. (2010). Ingeniería de control moderna. Madrid : Pearson Educación- Bolton, W. (2001). Ingeniería de control. . México : Alfaomega : Marcombo,- Gilat, Amos. (2006). Matlab : Una introducción con ejemplos prácticos . Barcelona : Reverté- Abu-Rub, Haithem. (2012). High performance control of AC drives with MATLAB-Simulink models . Chichester, West Sussex ; Hoboken, NJ : Wiley,- Christopher Lum (). Simulink Tutorial. <p>http://faculty.washington.edu/lum/website_professional/matlab/tutorials/Simulink_Tutorial/simulink_t http://faculty.washington.edu/lum/website_professional/matlab/tutorials/Simulink_Tutorial/simulink_tutorial.pdf http://faculty.washington.edu/lum/website_professional/matlab/tutorials/Simulink_Tutorial/simulink_tutorial.pdf</p>
Bibliografía complementaria	

Recomendacións

Materias que se recomenda ter cursado previamente

Matemáticas 1/631G02151
Matemáticas II/631G02156
Matemáticas III/631G02260
Electrotecnia. Máquinas Eléctricas e Sistemas Eléctricos do Buque/631G02253
Electrónica Analóxica e de Potencia/631G02363
Física I/631G02103
Física II/631G02108
Fundamentos de Regulación e Control/631G02207

Materias que se recomenda cursar simultaneamente

Instrumentación e Sensórica/631G02457

Materias que continúan o temario

Sistemas Electrónicos de Adquisición de Datos/631G02512

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