



Guía Docente				
Datos Identificativos				2015/16
Asignatura (*)	FUNDAMENTOS DE AUTOMÁTICA		Código	730G04015
Titulación				
Descriptorios				
Ciclo	Período	Curso	Tipo	Créditos
Grao	2º cuatrimestre	Segundo	Obrigatoria	6
Idioma	CastelánGalego			
Modalidade docente	Presencial			
Prerrequisitos				
Departamento	Enxeñaría Industrial			
Coordinación	Oliver Charlon, Francisco Carlos		Correo electrónico	f.oliver@udc.es
Profesorado	Oliver Charlon, Francisco Carlos		Correo electrónico	f.oliver@udc.es
Web				
Descrición xeral	<p>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.</p> <p>As funcións que permiten iso son, entre outras:</p> <ul style="list-style-type: none">- 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:<ul style="list-style-type: none">- 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.			

Competencias / Resultados do título	
Código	Competencias / Resultados do título

Resultados da aprendizaxe	
Resultados de aprendizaxe	Competencias / Resultados do título



<p>- 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.</p>	<p>A1 A10 A11 A12</p>	<p>B2 B3 B4 B5 B6 B7 B9</p>	<p>C1 C2 C4 C5 C6</p>
<p>- Coñecer e comprender os conceptos de estabilidade e precisión dos sistemas ralimentados de control.</p>	<p>A1 A10 A11 A12</p>	<p>B2 B3 B4 B5 B6 B7 B9</p>	<p>C1 C2 C4 C5 C6</p>
<p>- Coñecer e saber utilizar métodos de análise necesarios para:</p> <ul style="list-style-type: none"> - 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. 	<p>A1 A10 A11 A12</p>	<p>B2 B3 B4 B5 B6 B7 B9</p>	<p>C1 C2 C4 C5 C6</p>

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



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

Planificación				
Metodoloxías / probas	Competencias / Resultados	Horas lectivas (presenciais e virtuais)	Horas traballo autónomo	Horas totais
Sesión maxistral	A1 B5 B7 B9 C5	23	24	47



Solución de problemas	A1 A10 A11 A12 B2 B6 C1 C4 C6	23	30	53
Prácticas de laboratorio	B6 C4	9	5	14
Proba obxectiva	B3 B4 B5 B6 C2	4	27	31
Atención personalizada		5	0	5

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

Metodoloxías	
Metodoloxías	Descrición
Sesión maxistral	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.
Solución de problemas	Realizaranse na pizarra exercicios complementarios a o desenvolvido nas sesións maxistrals 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.
Prácticas de laboratorio	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.
Proba obxectiva	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.

Atención personalizada	
Metodoloxías	Descrición
Sesión maxistral Prácticas de laboratorio Solución de problemas	Asociadas ás leccións maxistrals 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.

Avaliación			
Metodoloxías	Competencias / Resultados	Descrición	Cualificación
Prácticas de laboratorio	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
Solución de problemas	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



Proba obxectiva	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
Outros			

Observacións avaliación

Fontes de información

Bibliografía básica	<ul style="list-style-type: none">- 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
Bibliografía complementaria	

Recomendacións

Materias que se recomenda ter cursado previamente

CÁLCULO/730G04001

FÍSICA I/730G04003

FÍSICA II/730G04009

ECUACIONES DIFERENCIAIS/730G04011

FUNDAMENTOS DA ELECTRICIDADE/730G04012

FUNDAMENTOS DE ELECTRÓNICA/730G04016

Materias que se recomenda cursar simultaneamente

INFORMÁTICA/730G04004

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