



Guía docente

Datos Identificativos					2017/18
Asignatura (*)	Fundamentos de Automática	Código	770G02017		
Titulación	Grao en Enxeñaría Eléctrica				
Descritores					
Ciclo	Periodo	Curso	Tipo	Créditos	
Grado	2º cuatrimestre	Segundo	Obligatoria	6	
Idioma	Castellano				
Modalidad docente	Presencial				
Prerrequisitos					
Departamento	Enxeñaría Industrial				
Coordinador/a	Vega Vega, Rafael Alejandro	Correo electrónico	rafael.alejandro.vega.vega@udc.es		
Profesorado	Vega Vega, Rafael Alejandro Velo Sabin, Jose Maria	Correo electrónico	rafael.alejandro.vega.vega@udc.es jose.velo@udc.es		
Web					
Descripción general	<p>En la industria actual, e incluso entre los productos de consumo más usuales, se emplean múltiples sistemas sobre los que se aplican métodos modernos de control. Es por ello que se necesitan técnicos con capacidad para "comprender", "desarrollar" y "aplicar" dichos métodos. Las Escuelas y Centros donde se estudie Ingeniería deben dotar a sus Alumnos de las facultades y conocimientos necesarios que les permitan, sobre todo, "comprender" y "desarrollar", para que en su incorporación al mundo laboral, en colaboración con la experiencia de la Empresa, "desarrolle" y "aplique" dichos métodos con mayor profundidad.</p> <p>Las funciones que permiten lo anterior son, entre otras:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Comprender la utilidad del Control Automático, en nuestro caso, de sistemas lineales y continuos, y conocer sus aplicaciones tanto industriales como en productos de utilización sistemática, como lo son muchos de los de consumo habitual. - Conocer y comprender los conceptos de estabilidad y precisión de los sistemas realimentados de control. - Conocer y saber utilizar los métodos analíticos necesarios para: <ul style="list-style-type: none"> - La modelización de sistemas físicos. - El análisis tanto dinámico como estático de los sistemas en los dominios temporal y frecuencial. - El diseño del regulador más adecuado, que cumpla las especificaciones exigidas por el usuario, para cada sistema de control. - Conocer la finalidad de cada uno de los elementos que forman parte de un sistema de control, como pueden ser los actuadores, sensores, reguladores, etc. - Elegir, entre las múltiples posibilidades, la estructura de control a implantar más adecuada. 				

Competencias del título

Código	Competencias del título
A3	Capacidad para realizar mediciones, cálculos, valoraciones, tasaciones, peritaciones, estudios e informes.
A4	Capacidad de gestión de la información, manejo y aplicación de las especificaciones técnicas y la legislación necesarias en el ejercicio de la profesión.
A17	Conocer los fundamentos de automatismos y métodos de control.



B1	Capacidad de resolver problemas con iniciativa, toma de decisiones, creatividad y razonamiento crítico.
B2	Capacidad de comunicar y transmitir conocimientos, habilidades y destrezas en el campo de la ingeniería industrial.
B3	Capacidad de trabajar en un entorno multilingüe y multidisciplinar.
B4	Capacidad de trabajar y aprender de forma autónoma y con iniciativa.
B5	Capacidad para usar las técnicas, habilidades y herramientas de la Ingeniería necesarias para la práctica de la misma.
B6	Capacidad de usar adecuadamente los recursos de información y aplicar las tecnologías de la información y las comunicaciones en la Ingeniería.
B7	Capacidad para trabajar de forma colaborativa y de motivar a un grupo de trabajo.
C1	Expresarse correctamente, tanto de forma oral como escrita, en las lenguas oficiales de la comunidad autónoma.
C3	Utilizar las herramientas básicas de las tecnologías de la información y las comunicaciones (TIC) necesarias para el ejercicio de su profesión y para el aprendizaje a lo largo de su vida.
C4	Desarrollarse para el ejercicio de una ciudadanía abierta, culta, crítica, comprometida, democrática y solidaria, capaz de analizar la realidad, diagnosticar problemas, formular e implantar soluciones basadas en el conocimiento y orientadas al bien común.
C6	Valorar críticamente el conocimiento, la tecnología y la información disponible para resolver los problemas con los que deben enfrentarse.
C8	Valorar la importancia que tiene la investigación, la innovación y el desarrollo tecnológico en el avance socioeconómico y cultural de la sociedad.

Resultados de aprendizaje			
Resultados de aprendizaje	Competencias del título		
Conoce las propiedades de la realimentación y las acciones básicas de control	A3 A4 A17	B1 B2 B3 B4 B5 B6 B7	C1 C3 C4 C6 C8
Conoce y sabe aplicar las técnicas de diseño de control de sistemas continuos monovariantes, en el dominio temporal	A6 A17 A30 A31 A34	B1 B6	C3
Conoce y sabe aplicar las técnicas de diseño de control de sistemas continuos monovariantes, en el dominio frecuencial	A6 A17 A30 A31 A34	B1 B6 B7	C3
Conoce y sabe seleccionar esquemas básicos de control	A6 A17 A30 A31 A34	B1 B6 B7	C3
Conoce y sabe aplicar las técnicas básicas de programación de automatismos en autómatas programables	A17 A30 A31 A34	B4 B6	C3

Contenidos	
Tema	Subtema



Introdución aos sistemas de Automatización	TEMA 0:"Introdución á Automatización" 0.1.- Introdución. 0.2.- Arquitectura e compoñentes. 0.3.- Tipos de control. 0.4.- Etapas na Automatización.
A realimentación e as súas propiedades Modelado de sistemas dinámicos	TEMA 1:"Repaso físico-matemático" 1.1.- Sistemas físicos elementais. 1.2.- Fórmulas e teoremas matemáticos elementais. Problemas. TEMA 2:"Sistemas de Control Automático" 2.1.- Sistemas de control automático 2.2.- Clasificación dos sistemas de control. 2.3.- Sistemas dinámicos de control. 2.4.- Sistemas lineais. Linealización. 2.5.- Reguladores e servomecanismos. Diferenzas. 2.6.- Sistemas en bucle aberto e en bucle pechado. 2.7.- Elementos dun sistema. Problemas. TEMA 3:"Función de transferencia e Diagrama de bloques 3.1.- Modelo matemático dun sistema dinámico. 3.2.- Función de transferencia. Definicións. 3.3.- Diagrama de bloques. 3.4.- Redución do diagrama de bloques: flujograma e fórmula de Mason. Problemas. TEMA 4:"Sistemas realimentados de control automático" 4.1.- Sistemas con realimentación da saída. Definicións. 4.2.- Sensibilidade. 4.3.- Efectos da realimentación sobre un sistema de control. Problemas.



Resposta temporal e frecuencial Análise de estabilidade

TEMA 5: "Resposta temporal dun sistema dinámico de control";

5.1.- Introducción.

5.2.- Resposta impulsional dun sistema.

5.3.- Integral de Convolución.

5.4.- Resposta temporal dun sistema de primeira orde.

5.5.- Resposta temporal dun sistema de segunda orde.

5.6.- Sistemas de orde superior. Concepto de estabilidade.

5.7.- Estudo da estabilidade dun sistema por medio da localización dos seus polos en cadea pechada no plano complexo.

5.8.- Criterio de estabilidade de Routh. Propiedades. Aplicacións.

Problemas.

TEMA 6: "Erros en réxime permanente de sistemas realimentados";

6.1.- Erro en réxime permanente.

6.2.- Tipo dun sistema.

6.3.- Sinais de entrada e constantes de erro.

6.4.- Erros con realimentación non unitaria.

Problemas.

TEMA 7: "Estudo da estabilidade dun sistema realimentado mediante o lugar das raíces";

7.1.- Lugar xeométrico das raíces.

7.2.- Condicións básicas do lugar das raíces.

7.3.- Regras de construción do lugar

7.4.- O contorno das raíces.

Problemas.

TEMA 8: "Resposta frecuencial dun sistema";

8.1.- Introducción.

8.2.- Resposta de frecuencia.

8.3.- Resposta de frecuencia e diagrama cero-polar.

8.4.- Representacións gráficas.

Resposta temporal e frecuencial Análise de estabilidade

TEMA 9: "Diagramas de Bode ou logarítmicos";

9.1.- Introducción.

9.2.- Representación de termos.

9.3.- Sistemas de fase mínima e sistemas de fase non mínima.

Problemas.

TEMA 10: "Criterio de estabilidade de Nyquist";

10.1.- Diagrama polar.

10.2.- Criterio de estabilidade de Nyquist

Problemas.

TEMA 11: "Estabilidade relativa";

11.1.- Estabilidade relativa.

11.2.- Marxe de ganancia e marxe de fase.

11.3.- Estabilidade nos diagramas de Bode.

11.4.- Frecuencia de corte e ancho de banda.

11.5.- Especificacións frecuenciales.

11.6.- Relación entre a resposta en frecuencia e a resposta temporal.

11.7.- Resposta de frecuencia en bucle pechado.

Problemas.



Accións básicas de control Deseño e axuste de controladores Control PID Técnicas de análises e simulación de sistemas de control	TEMA 12:"Introdución ao deseño" 12.1.- Introducción. 12.2.- Tipos de compensación. 12.3.- Especificacións de funcionamento. 12.4.- Condicións básicas. Problemas. TEMA 13:"Reguladores e redes de compensación" 13.1.- Regulador P. 13.2.- Regulador PD: rede de adianto de fase. 13.3.- Regulador PI: rede de atraso de fase. 13.4.- Regulador PID: rede de atraso-adianto de fase. 13.5.- Etapas de deseño. Problemas.
---	--

Planificación				
Metodoloxías / pruebas	Competencias	Horas presenciales	Horas no presenciales / traballo autónomo	Horas totales
Sesión magistral	A3 A4 A17 B1 B2 B3 B4 B5 B6 B7 C1 C3 C4 C6 C8 C3	21	25	46
Solución de problemas	A6 A17 A30 A31 A34 B7 B1 B4 B6 B7 C3	21	39	60
Prueba objetiva	A6 A17 A30 A31 A34 B1 B4 B6 B7 C3	6	20	26
Prácticas de laboratorio	A3 A4 A6 A15 A16 A17 A30 A31 A34 B1 B2 B3 B4 B5 B6 B7 C1 C3 C4 C6 C7 C8	9	6	15
Atención personalizada		3	0	3

(*)Los datos que aparecen en la tabla de planificación són de carácter orientativo, considerando la heterogeneidad de los alumnos

Metodoloxías	
Metodoloxías	Descrición
Sesión magistral	En ella se irán desenvolvendo los conceptos y fórmulas necesarios para la comprensión y análisis de los sistemas lineales de control, desde los conceptos de diagramas de bloques, estabilidade, precisión, etc., pasando por los análisis temporales y frecuenciales, con los métodos utilizados para su estudio, hasta el deseño de un regulador.
Solución de problemas	Se realizarán exercicios y problemas complementarios a los conceptos desenvolvidos en las sesiones magistrales, que servirán para la asimilación de éstos, para la comprensión de la Asignatura y para la evaluación continua del Alumno. La nota obtenida en la solución de problemas puede llegar a ser de 1 punto.
Prueba objetiva	Consistirá en la realización de un examen en el que se puede poner un test, cuestións teóricas, cuestións prácticas, problemas y/o exercicios. La nota obtenida en dicho examen será máxima de 7 puntos, y es imprescindible obtener una mínima de 3.5 para poder aprobar la Asignatura.
Prácticas de laboratorio	Se realizarán una serie de prácticas que consistirán en el control de un motor de corrente continua, al que se le realizarán análisis tanto temporales como frecuenciales estudiando, en cada caso, las posibles respostas. Se podrían también realizar sesións de simulación. Las prácticas de laboratorio son obligatorias para el Alumno, esto quiere decir, que hay que realizarlas todas para poder aprobar la Asignatura. La nota obtenida en las prácticas puede llegar a ser de 2 puntos.



Atención personalizada

Metodologías	Descripción
Sesión magistral Solución de problemas Prácticas de laboratorio	Asociadas a las lecciones magistrales y de solución de problemas, cada Alumno dispone para la resolución de sus dudas, de las correspondiente sesiones de tutoría personalizada. La realización de las prácticas de laboratorio será llevada personalmente por uno de los profesores designados. El alumnado con reconocimiento de dedicación a tiempo parcial y dispensa académica de exención de asistencia, recibirá instrucciones precisas de forma personalizada.

Evaluación

Metodologías	Competencias	Descripción	Calificación
Solución de problemas	A6 A17 A30 A31 A34 B7 B1 B4 B6 B7 C3	Resolución de cuestiones, ejercicios y problemas en el Aula. Se pretende evaluar el Interés y la Actitud del Alumno, así como el estudio continuo de la Asignatura mediante su participación activa. La solución de problemas representa el 10% de la puntuación de la Asignatura, siempre que se asista con regularidad a clase.	10
Prueba objetiva	A6 A17 A30 A31 A34 B1 B4 B6 B7 C3	La nota obtenida en éste examen será como máximo de 7 puntos, y es imprescindible obtener una nota mínima de 3.5 puntos para poder aprobar la Asignatura. Este examen puede consistir en preguntas teóricas, cuestiones teóricas, cuestiones prácticas y problemas. Esta prueba representa el 70% de la puntuación de la Asignatura.	70
Prácticas de laboratorio	A3 A4 A6 A15 A16 A17 A30 A31 A34 B1 B2 B3 B4 B5 B6 B7 C1 C3 C4 C6 C7 C8	Las prácticas de laboratorio son obligatorias, hay que realizarlas todas para poder aprobar la Asignatura. Además, pueden servir para sumar hasta 2 puntos en la nota final, distribuído de la siguiente manera: - 1 punto según el grado de resolución y presentación del manual e informes de prácticas. - 1 punto según el grado de implicación del Alumno en las prácticas y en su capacidad de respuesta a las preguntas planteadas durante la realización de las prácticas. Las prácticas de Laboratorio representan el 20% de la puntuación de la Asignatura, siempre que se asista con regularidad a clase.	20
Otros			

Observaciones evaluación

Para que un Alumno sea evaluado, ha de tener en cuenta que la asistencia a clase es obligatoria, con lo cual, el Profesor controlará la asistencia cuando crea oportuno. Al finalizar el curso, cada Alumno tendrá el objetivo de Asistencia alcanzado o no. Si la nota de la Prueba Objetiva es mayor o igual a 3.5 puntos y si se tiene la Asistencia, la nota final de la Asignatura será la suma de las notas de la Prueba Objetiva, las Prácticas de Laboratorio y la Solución de Problemas. Si la nota de la Prueba Objetiva es menor de 3.5 puntos o si no se tiene la Asistencia, la nota final de la Asignatura será la de la Prueba Objetiva. Al alumnado con reconocimiento de dedicación a tiempo parcial y dispensa académica de exención de asistencia, se le exigirá al menos un 5 sobre 7 en la prueba objetiva y después un examen de las prácticas. Los Alumnos que repitan matrícula pueden optar entre repetir o no la Asistencia, las Prácticas de Laboratorio y la Solución de problemas. En caso negativo se guardarán las notas del curso anterior y los Alumnos deberán informar al Profesor al principio del curso de qué parte o partes no van a repetir.

Fuentes de información



Básica	<ul style="list-style-type: none">- José Gómez Campomanes (1.986). Análisis y diseño de los Sistemas Automáticos de Control (2 tomos). Ediciones Júcar- Rohrs-Melsa-Schultz (1.994). Sistemas de Control Lineal. McGraw-Hill- Katsuhiko Ogata (2.003). Ingeniería de Control moderna. Prentice Hall- BENJAMÍN KUO (1996). Sistemas de control automático. Prentice Hall- DORF/BISHOP (2005). Sistemas de control moderno. Prentice Hall- FRANCISCO OLIVER CHARLÓN (). Teoría abreviada y problemas resueltos de sistemas lineales de control. <p>La principal fuente de información son los apuntes de clase. La bibliografía adjunta sirve para completarlos y profundizar en la materia</p>
Complementaria	

Recomendaciones

Asignaturas que se recomienda haber cursado previamente

Cálculo/770G01001

Física I/770G01003

Física II/770G01007

Ecuaciones Diferenciales/770G01011

Fundamentos de Electricidad/770G01013

Fundamentos de Electrónica/770G01018

Asignaturas que se recomienda cursar simultáneamente

Informática/770G01002

Asignaturas que continúan el temario

Automatización I/770G01024

Ingeniería de Control/770G01028

Automatización II/770G01037

Sistemas de Control Inteligente/770G01043

Otros comentarios

(*) La Guía Docente es el documento donde se visualiza la propuesta académica de la UDC. Este documento es público y no se puede modificar, salvo cosas excepcionales bajo la revisión del órgano competente de acuerdo a la normativa vigente que establece el proceso de elaboración de guías