



| Guía Docente | | | | |
|-----------------------|--|--------------------|-------------------------------------|-----------|
| Datos Identificativos | | | | 2017/18 |
| Asignatura (*) | Automatización industrial | | Código | 730497008 |
| Titulación | | | | |
| Descriptores | | | | |
| Ciclo | Período | Curso | Tipo | Créditos |
| Mestrado Oficial | 2º cuatrimestre | Primeiro | Obrigatoria | 4.5 |
| Idioma | CastelánGalego | | | |
| Modalidade docente | Presencial | | | |
| Prerrequisitos | | | | |
| Departamento | Enxeñaría Industrial | | | |
| Coordinación | Calvo Rolle, Jose Luis | Correo electrónico | jose.rolle@udc.es | |
| Profesorado | Calvo Rolle, Jose Luis Vilar Martínez, Xosé Manuel | Correo electrónico | jose.rolle@udc.es x.vilar@udc.es | |
| Web | | | | |
| Descripción xeral | <p>Na industria actual, e mesmo entre os produtos de consumo más usuais, empréganse múltiples sistemas sobre os que se aplican métodos modernos de control. É por iso que se necesitan técnicos con capacidade para comprender, desenvolver e aplicar os devanditos métodos. As Escolas e Centros onde se estude Enxeñaría deben dotar os seus Alumnos das facultades e coñecementos necesarios que lles permitan, sobre todo, a comprender e desenvolver, para que na súa incorporación ao mundo laboral, en colaboración coa experiencia da Empresa, desenvolva e aplique os devanditos métodos con maior profundidade.</p> <p>As funcións que permiten o anterior son, entre outras:</p> <ul style="list-style-type: none">- Comprender a utilidade do Control Automático, no noso caso, de sistemas lineais e contínuos, e coñecer as súas aplicacións tanto industriais como en produtos de utilización sistemática, como o son moitos dos de consumo habitual.- Coñecer e comprender os conceptos de estabilidade e precisión dos sistemas realimentados de control.- Coñecer e saber utilizar os métodos analíticos necesarios para:<ul style="list-style-type: none">- A modelización de sistemas físicos.- A análise tanto dinámica coma estática dos sistemas nos dominios temporal e frecuencial.- O deseño do regulador máis axeitado, que cumpra 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 os actuadores, sensores, reguladores, etc.- Elixir, entre as múltiples posibilidades, a estrutura de control a implantar máis axeitada.- Elixir, entre as múltiples posibilidades, a estrutura de control a implantar máis axeitada e formas de sintonización dos parámetros dos controladores PID.- Coñecer as normativas de representación dos sistemas de control. | | | |

Competencias / Resultados do título

| | |
|--------|-------------------------------------|
| Código | Competencias / Resultados do título |
|--------|-------------------------------------|



| Resultados da aprendizaxe | | |
|--|-------------------------------------|-----|
| Resultados de aprendizaxe | Competencias / Resultados do título | |
| <ul style="list-style-type: none">- Coñecer e saber utilizar os métodos analíticos necesarios para:<ul style="list-style-type: none">- A modelización de sistemas físicos.- A análise tanto dinámica coma estática dos sistemas nos dominios temporal e frecuencial.- O deseño do regulador máis axeitado, que cumpla 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 os actuadores, sensores, reguladores, etc.- Elixir, entre as múltiples posibilidades, a estrutura de control a implantar máis axeitada.- Elixir, entre as múltiples posibilidades, a estrutura de control a implantar máis axeitada e formas de sintonización dos parámetros dos controladores PID.- Coñecer as normativas de representación dos sistemas de control. | AP8 BP2 BP5 BP6 BP7 | CP1 |

| Contidos | |
|--|--|
| Temas | Subtemas |
| Capítulo 0 Contidos | Nos seguintes temas desenvolvense os seguintes contidos: Sistemas automatizados. Seguridade e mantenento de sistemas automatizados. Sistemas de control lineal e non lineal. Deseño de controladores |
| Capítulo 1 TECNOLOXÍA DE CONTROL. INTRODUCCIÓN. | 1.1 Conceptos básicos. 1.2 Controis Analóxico e Dixital. |
| Capítulo 2 CONTROL PID. | 2.1 Definicións. 2.2 Banda Proporcional. 2.3 Control todo ou nada. 2.4 Control PWM. 2.5 Controis Proporcional, Derivativa e Integral. Exercicios. |
| Capítulo 3 ESTRUTURAS PID. | 3.1 Introdución. 3.2 Control en serie ou cascada. 3.3 Control en paralelo ou realimentedo: feedforward. Exercicios. |
| Capítulo 4 INTRODUCCIÓN AO MATLAB | Exercicios. |
| Capítulo 5 MODELADO DUNHA PLANTA. | 5.1 Modelos estáticos e dinámicos. 5.2 Formas de modelización dunha planta. 5.3 Respostas ao impulso e ao escalón. Exercicios. |



| | |
|--|---|
| Capítulo 6 SINTONIZACIÓN. | 6.1 Sintonización en lazo abierto e en lazo pechado. 6.2 Métodos de Ziegler-Nichols. Exercicios. |
| Capítulo 7 CONTROL NON LINEAL. | 7.1 Introducción. 7.2 Elementos de Saturación, Dead Zone, Band Zone, etc. 7.3 Control todo ou nada. Control PWM. Exercicios. |
| Capítulo 8 NORMAS DE REPRESENTACIÓN DE SISTEMAS DE CONTROL. | 8.1 Normas ISA. 8.2 Táboa de identificación de elementos. 8.3 Símbolos xerais de instrumentos. Exercicios. |

Planificación

| Metodoloxías / probas | Competencias / Resultados | Horas lectivas (presenciais e virtuais) | Horas traballo autónomo | Horas totais |
|--------------------------|---------------------------|---|-------------------------|--------------|
| Sesión maxistral | A8 B5 C1 | 15 | 26.5 | 41.5 |
| Solución de problemas | A8 B6 B2 | 20 | 15 | 35 |
| Prácticas de laboratorio | A8 B6 B5 B2 | 10 | 2 | 12 |
| Proba obxectiva | A8 B2 B5 B6 B7 C1 | 4 | 15 | 19 |
| Atención personalizada | | 5 | 0 | 5 |

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

Metodoloxías

| Metodoloxías | Descripción |
|--------------------------|---|
| Sesión maxistral | Nela iranse desenvolvendo os conceptos e fórmulas necesarios para a comprensión e análise da Automatización Industrial, dende os conceptos de deseño así como dos métodos de sintonización dos reguladores PID. |
| Solución de problemas | Realizaranse en lousa exercicios complementarios ao desenvolvido nas sesións maxistrais de teoría, coa base necesaria e suficiente para a comprensión da materia e propoñéranselle ao Alumno exercicios a realizar de forma individual ou por grupos e a nota computará na cualificación final. |
| Prácticas de laboratorio | Inicialmente consistirá na realización dunha serie de prácticas, dependendo da disponibilidade no laboratorio de MATLAB-Simulink, cunha duración global de 10 h.. As prácticas consistirán na simulación por ordenador da sintonización dun regulador PID. As prácticas de laboratorio só aprobaranse pola súa realización e a presentación do caderno de prácticas debidamente enchido. 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 puntuacíons e tempos de realización ben definidos, na folla de exame, para cada un deles. Para o aprobado da materia é obligatorio ter realizado todas as prácticas de laboratorio nas datas establecidas para elas. |

Atención personalizada

| Metodoloxías | Descripción |
|--------------------------|--|
| Solución de problemas | Asociadas ás leccións maxistrais e de solución de problemas, cada Alumno dispón para a resolución das súas dúbidas, das correspondente sesións de titoría personalizada. |
| Sesión maxistral | A realización das prácticas de laboratorio será levada persoalmente por un dos profesores designados. |
| Prácticas de laboratorio | |



Avaliación

| Metodoloxías | Competencias / Resultados | Descripción | Cualificación |
|--------------------------|---------------------------|--|---------------|
| Solución de problemas | A8 B6 B2 | Durante o curso propoñeranse exercicios a realizar polo Alumno de forma individual ou por grupos e a nota computará na cualificación final. | 30 |
| Prácticas de laboratorio | A8 B6 B5 B2 | As prácticas de laboratorio só aprobaranse pola súa realización e a presentación do caderno de prácticas debidamente encido. | 20 |
| Proba obxectiva | A8 B2 B5 B6 B7 C1 | A nota obtida neste exame será, unha vez cumprida, para poder aprobar, a obligatoriedade de ter realizado todas as prácticas de laboratorio nas datas establecidas para elas, a que compute na nota final. | 50 |
| Outros | | | |

Observacións avaliación

| |
|--|
| |
| |

Fontes de información

| | |
|-----------------------------|--|
| Bibliografía básica | - Aidan O'Dwyer (2.003). PI & PID Controller Tuning Rules. Imperial College Press - Francisco Ojeda Cherta (1.996). Problemas de diseño de Automatismos. Editorial Paraninfo - Clarence W de Silva (1.989). Control Sensors & Actuators. Prentice Hall - Cecilio Angulo Bahón-Cristóbal Raya Giner (2.004). Tecnología de sistemas de control. Edicions de la UPC |
| Bibliografía complementaria | |

Recomendacións

Materias que se recomenda ter cursado previamente

Tecnoloxía eléctrica/730497001

Electrónica e instrumentación/730497007

Materias que se recomienda cursar simultaneamente

Tecnoloxía de automatización específica/730497020

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