



| Guía Docente | | | | |
|-----------------------|--|--------------------|--|----------|
| Datos Identificativos | | | | 2017/18 |
| Asignatura (*) | ACTUADORES E SENSORES | Código | 730G03045 | |
| Titulación | | | | |
| Descriptorios | | | | |
| Ciclo | Período | Curso | Tipo | Créditos |
| Grao | 1º cuatrimestre | Cuarto | Optativa | 4.5 |
| Idioma | Castelán | | | |
| Modalidade docente | Presencial | | | |
| Prerrequisitos | | | | |
| Departamento | Enxeñaría Naval e Industrial | | | |
| Coordinación | Lugris Armesto, Urbano | Correo electrónico | urbano.lugris@udc.es | |
| Profesorado | Lugris Armesto, Urbano Michaud , Florian Guy Bernard | Correo electrónico | urbano.lugris@udc.es florian.michaud@udc.es | |
| Web | campusvirtual.udc.es/moodle/ | | | |
| Descrición xeral | <p>Nesta materia explícanse os diferentes tipos de sensores e actuadores empregados comunmente no control de máquinas. Así mesmo, estúdase a forma de conectalos e integralos nun algoritmo de control, que é executado nun microcontrolador ou ordenador. Para converter a lectura dos sensores en información utilizable polo controlador, ou as saídas do controlador en forzas ou momentos, hanse de utilizar sistemas de adquisición e xeración de sinais.</p> <p>Ao longo da materia realizaranse prácticas básicas con diferentes sistemas de adquisición, sensores, actuadores e controladores, para finalmente integrar todo na implementación do control dun mecanismo real.</p> | | | |

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

| Resultados da aprendizaxe | | | |
|---|-------------------------------------|----|----|
| Resultados de aprendizaxe | Competencias / Resultados do título | | |
| Cofecer os principais sensores e actuadores, identificando as súas características principais | A2 | B1 | C1 |
| | A10 | B2 | C4 |
| | A11 | B4 | C5 |
| | | B5 | C6 |
| | | B7 | |
| | | B9 | |
| Ser capaz de seleccionar os sensores e actuadores oportunos para un caso determinado | A2 | B1 | C1 |
| | A10 | B2 | C4 |
| | A11 | B4 | C5 |
| | | B5 | C6 |
| | | B7 | |
| | | B9 | |

| Contidos | |
|----------|----------|
| Temas | Subtemas |
| | |



| | |
|---|--|
| Os temas seguintes desenvolven os contidos establecidos na ficha da Memoria de Verificación, que son: | <p>Sensores analóxicos e transdutores</p> <p>Transdutores dixitais</p> <p>Selección de sensores</p> <p>Actuadores eléctricos: motores paso a paso, motores de corrente continua e alterna</p> <p>Selección de motores</p> <p>Sistemas de adquisición de datos e control dos actuadores</p> |
| 1. Adquisición, tratamento e xeración de sinais | <p>Sinais analóxicos e dixitais</p> <p>Tratamento e filtrado de sinais</p> <p>Conversión A/D e D/A</p> |
| 2. Sensores | <p>Sensores de posición e velocidade</p> <p>Sensores de tensión e deformación</p> <p>Sensores de vibración e aceleración</p> <p>Sensores de temperatura</p> <p>Sensores de presión</p> |
| 3. Actuadores | <p>Motores eléctricos (DC, paso a paso)</p> <p>Actuadores hidráulicos e pneumáticos</p> |
| 4. Controladores e algoritmos de control | <p>Microcontroladores e Microordenadores</p> <p>Algoritmos de control (bucle aberto, realimentación)</p> <p>Control baseado en modelo</p> |

| Planificación | | | | |
|--------------------------|---|---|-------------------------|--------------|
| Metodoloxías / probas | Competencias / Resultados | Horas lectivas (presenciais e virtuais) | Horas traballo autónomo | Horas totais |
| Sesión maxistral | A2 A10 A11 A12 A13 B5 B7 B9 C4 C5 C6 | 7 | 18 | 25 |
| Solución de problemas | A2 A10 A11 A12 A13 B5 B7 B9 C4 C5 C6 | 7 | 16 | 23 |
| Prácticas de laboratorio | A2 A3 A10 A11 A12 A13 B1 B2 B4 B5 B7 B9 C1 C4 C5 C6 | 10.5 | 25 | 35.5 |
| Traballos tutelados | A2 A3 A10 A11 A12 A13 B1 B2 B4 B5 B7 B9 C1 C4 C5 C6 | 7 | 16 | 23 |
| Proba obxectiva | A2 A3 A10 A11 A12 A13 B1 B2 | 2 | 0 | 2 |
| Atención personalizada | | 4 | 0 | 4 |

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

| Metodoloxías | |
|--------------------------|--|
| Metodoloxías | Descrición |
| Sesión maxistral | <p>Iranse describindo en clase, mediante utilización de medios audiovisuais, os diferentes elementos que aparecen nos contidos (sensores, actuadores, sistemas de control)</p> <p>Cando sexa posible, utilizaranse os propios dispositivos durante a exposición.</p> |
| Solución de problemas | Resolveranse problemas prácticos para reforzar as ideas introducidas nas clases teóricas. |
| Prácticas de laboratorio | Realizaranse prácticas simples utilizando diferentes tipos de sensores, actuadores, circuítos de adquisición, microcontroladores, etc. |



| | |
|---------------------|--|
| Traballos tutelados | Os alumnos deberán levar a cabo un proxecto completo (incluíndo a construción) dun sistema, aplicando todos os coñecementos adquiridos en clase. |
| Proba obxectiva | Os alumnos que non superen a asignatura por medio das prácticas e o traballo, terán que facer un exame teórico-práctico. |

Atención personalizada

| Metodoloxías | Descrición |
|---|--|
| Prácticas de laboratorio Traballos tutelados | Todas as prácticas serán realizadas baixo a tutela do profesor. Tamén se poderán resolver dúbidas durante o horario de titorías. |

Avaliación

| Metodoloxías | Competencias / Resultados | Descrición | Cualificación |
|--------------------------|---|---|---------------|
| Prácticas de laboratorio | A2 A3 A10 A11 A12 A13 B1 B2 B4 B5 B7 B9 C1 C4 C5 C6 | Avaliarase a capacidade do alumno para resolver os problemas prácticos plantexados. | 10 |
| Traballos tutelados | A2 A3 A10 A11 A12 A13 B1 B2 B4 B5 B7 B9 C1 C4 C5 C6 | Avaliarase o grado de consecución dos obxectivos do proxecto, de acordo á complexidade do mesmo. | 40 |
| Proba obxectiva | A2 A3 A10 A11 A12 A13 B1 B2 | O exame consistirá nunha serie de pregunta teóricas e a resolución de problemas prácticos. Só o terán que realizar os alumnos que non superasen a materia por medio das prácticas e o proxecto. | 50 |

Observacións avaliación

| |
|--|
| |
|--|

Fontes de información

| | |
|------------------------------------|--|
| Bibliografía básica | - David G. Alciatore, Michael B. Hstand (2007). Introducción a la mecatrónica y los sistemas de medición. Madrid: McGraw-Hill |
| Bibliografía complementaria | - Ernest E. Doebelin (2005). Sistemas de medición e instrumentación - Diseño y aplicación. México: McGraw-Hill - Clarence W. de Silva (2007). Sensors and Actuators - Contron System Instrumentation. Boca Raton: CRC Press - (). http://arduino.cc/ . - (). http://beagleboard.org/ . - (). https://www.sparkfun.com/ . - (). http://www.bricogeek.com/ . |

Recomendacións

Materias que se recomenda ter cursado previamente

INFORMÁTICA/730G03004
 FUNDAMENTOS DA ELECTRICIDADE/730G03012
 FUNDAMENTOS DE AUTOMÁTICA/730G03015
 FUNDAMENTOS DE ELECTRÓNICA/730G03016
 TEORÍA DE MÁQUINAS/730G03019
 ELEMENTOS DE MÁQUINAS/730G03029

Materias que se recomenda cursar simultaneamente

HIDRÁULICA E NEUMÁTICA/730G03039

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