



Teaching Guide				
Identifying Data				2018/19
Subject (*)	Advanced Control	Code	770G01042	
Study programme	Grao en Enxeñaría Electrónica Industrial e Automática			
Descriptors				
Cycle	Period	Year	Type	Credits
Graduate	2nd four-month period	Fourth	Optional	6
Language	Spanish			
Teaching method	Face-to-face			
Prerequisites				
Department	Enxeñaría Industrial			
Coordinador	Velo Sabin, Jose Maria	E-mail	jose.velo@udc.es	
Lecturers	Velo Sabin, Jose Maria	E-mail	jose.velo@udc.es	
Web	<a href="https://moodle.udc.es/">https://moodle.udc.es/</a>			
General description	<p>O obxectivo xeral da materia é iniciar o alumno no uso do computador nos sistemas de control automático. Preténdese describir a forma en que se pode empregar un computador para controlar calquera sistema físico controlable. É necesario polo tanto iniciar o alumno nos sistemas de control dixital. Como obxectivos específicos relaciónanse os seguintes:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>-Mostrar o uso do computador nos sistemas de control. -Analizar e deseñar un sistema de control por computador.</li> <li>-Implementar sistemas de control por computador</li> </ul>			

Study programme competences / results	
Code	Study programme competences / results
A30	Coñecer e ser capaz de modelar e simular sistemas.
A31	Coñecementos de regulación automática e técnicas de control e a súa aplicación á automatización industrial.
A34	Capacidade para deseñar sistemas de control e automatización industrial.
B1	Capacidade de resolver problemas con iniciativa, toma de decisións, creatividade e razoamento crítico.
B2	Capacidade de comunicar e transmitir coñecementos, habilidades e destrezas no campo da enxeñaría industrial.
B3	Capacidade de traballar nun contorno multilingüe e multidisciplinar.
B4	Capacidade de traballar e aprender de forma autónoma e con iniciativa.
B5	Capacidade para empregar as técnicas, habilidades e ferramentas da enxeñaría necesarias para a práctica desta.
B6	Capacidade de usar adecuadamente os recursos de información e aplicar as tecnoloxías da información e as comunicacións na enxeñaría.
C3	Utilizar as ferramentas básicas das tecnoloxías da información e as comunicacións (TIC) necesarias para o exercicio da súa profesión e para a aprendizaxe ao longo da súa vida.

Learning outcomes			
Learning outcomes		Study programme competences / results	
Coñece as técnicas de deseño e é capaz de deseñar controladores avanzados		A30	B1
		A31	B2
		A34	B3
			B4
			B5
			B6
		C3	



Interconecta os diferentes controladores coas plantas industriais, identificando aquelas variables necesarias para a correcta operación	A30 A31 A34	B1 B2 B3 B4 B5 B6	C3
Implementa controladores avanzados en plataformas de deseño	A30 A31 A34	B1 B2 B3 B5 B6	C3

Contents	
Topic	Sub-topic
Deseño de sistemas discretos no espazo de estados.	Observadores de estado
Algoritmos de deseño de controladores avanzados	Deseño de reguladores no espazo de estados. Colocación de polos mediante realimentación do vector de estados Identificación de sistemas Algoritmos para control predictivo Técnicas de Control adaptativo Métodos de estimación
Técnicas de interface co controlador	Interface co proceso Filtrado de perturbacións Influencia do actuador Saída de resultados
Simulación e implementación de controladores avanzados	Simulación con Matlab e Simulink Toobox de Identificación e Control predictivo

Planning				
Methodologies / tests	Competencies / Results	Teaching hours (in-person & virtual)	Student?s personal work hours	Total hours
Guest lecture / keynote speech	A31 A34 B2	21	21	42
Problem solving	A30 A34 B1 B3 B4 B5	21	42	63
Laboratory practice	B1 B2 B3 B4 B5	9	13.5	22.5
Objective test	B1 B2 B4 B6 C3	5	15	20
Personalized attention		2.5	0	2.5

(\*)The information in the planning table is for guidance only and does not take into account the heterogeneity of the students.

Methodologies	
Methodologies	Description
Guest lecture / keynote speech	Exposición oral complementada co uso de medios audiovisuais e a introdución dalgunhas preguntas dirixidas aos estudantes, coa finalidade de transmitir coñecementos e facilitar a aprendizaxe. Non terá por que ser a orde de temas impartida na secuenciación descrita, nin unha división absoluta. Así pois haberá temas que se verán conxuntamente no desenvolvemento dos outros.
Problem solving	Resolución de exercicios e problemas concretos individualmente e/ou en grupo, a partir dos coñecementos que se traballaron, que pode ter máis dunha posible solución
Laboratory practice	Metodoloxía que permite que os estudantes aprendan efectivamente a través da realización de actividades de carácter práctico, tales como demostracións, exercicios, experimentos e investigacións
Objective test	Consiste na realización dunha proba obxectiva, na que se avaliarán os coñecementos adquiridos



## Personalized attention

Methodologies	Description
Problem solving Laboratory practice	O alumno dispón das correspondentes sesións de tutoría personalizadas, para a resolución das dúbidas que xurdan da materia. A realización das prácticas de laboratorio será guiada de forma persoal polo profesor.

## Assessment

Methodologies	Competencies / Results	Description	Qualification
Problem solving	A30 A34 B1 B3 B4 B5	Realización de traballos, exercicios e problemas	20
Laboratory practice	B1 B2 B3 B4 B5	Serán de asistencia obrigatoria. Valorarase a memoria entregada ao final destas e a actitude mostrada polo alumno, durante o seu desenvolvemento	30
Objective test	B1 B2 B4 B6 C3	Proba de avaliación final	50

## Assessment comments

--

## Sources of information

<b>Basic</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Daniel Rodriguez y Carlos Bordóns (2005). Apuntes Ingeniería de Control.. Seccion Public U Sevilla</li> <li>- Hilario López García (1993). Control por computador: diseño y realización práctica. Universidad Oviedo</li> <li>- MARTÍN SÁNCHEZ, Juan Manuel (2005). Control Adaptativo Predictivo Experto: Metodología, Diseño y Aplicación. UNED</li> </ul>
<b>Complementary</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Karl Johan Åström, Björn Wittenmark (2008). Adaptive Control. DOVER PUBN Incorporated</li> <li>- Eduardo F. Camacho, Carlos Bordons (2004). Model Predictive Control. Springer-Verlag Gmb</li> <li>- Alberto Aguado Behar, Miguel Martínez Iranzo (2003). Identificación y control adaptativo. Prentice Hall</li> </ul>

## Recommendations

### Subjects that it is recommended to have taken before

Calculus/770G01001  
 Computer Science/770G01002  
 Physics I/770G01003  
 Physics II/770G01007  
 Statistics/770G01008  
 Automatic Control Systems/770G01017  
 Fundamentals of Electronic Circuits/770G01018  
 Control Engineering/770G01028

### Subjects that are recommended to be taken simultaneously

Electronic Instrumentation II/770G01039  
 Industrial Robotics/770G01041

### Subjects that continue the syllabus

Graduation Project /Bachelor Thesis/770G01045

### Other comments

--

(\*)The teaching guide is the document in which the URV publishes the information about all its courses. It is a public document and cannot be modified. Only in exceptional cases can it be revised by the competent agent or duly revised so that it is in line with current legislation.