



## Guía Docente

Datos Identificativos					2020/21
Asignatura (*)	Control avanzado	Código	631417124		
Titulación					
Descritores					
Ciclo	Período	Curso	Tipo	Créditos	
Mestrado Oficial	Anual	Primeiro	Optativa	4	
Idioma					
Modalidade docente	Presencial				
Prerrequisitos					
Departamento	Enxeñaría Industrial				
Coordinación		Correo electrónico			
Profesorado		Correo electrónico			
Web					
Descrición xeral					
Plan de continxencia	1. Modificacións nos contidos  2. Metodoloxías *Metodoloxías docentes que se manteñen  *Metodoloxías docentes que se modifican  3. Mecanismos de atención personalizada ao alumnado  4. Modificacións na avaliación  *Observacións de avaliación:  5. Modificacións da bibliografía ou webgrafía				

## Competencias / Resultados do título

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

## Resultados da aprendizaxe

Resultados de aprendizaxe	Competencias / Resultados do título
---------------------------	-------------------------------------



<p>Adquisición de conocimientos habilidades y destreza en el manejo de plantas y equipos automáticos de los buques.</p> <p>Adquisición de capacidades para comprender analizar y presentar alternativas en la solución de problemas prácticos de control automático aplicado a sistemas del buque</p>	AM1	BM1	CM1
	AM2	BM2	CM2
	AM3	BM3	CM3
	AM5	BM8	CM4
	AM6	BM9	CM6
	AM7	BM10	CM7
	AM8	BM11	CM8
	AM9	BM12	
	AM10	BM13	
	AM11	BM15	
	AM12	BM16	
	AM13	BM17	
	AM14	BM18	
	AM15		
	AM16		
	AM18		
	AM19		
	AM20		

Contidos	
Temas	Subtemas
Estudio de los reguladores	<p>Acciones de regulación</p> <p>Configuración de los reguladores</p> <p>Técnicas de implementación de reguladores</p> <p>Diseño de reguladores por el método de las raíces</p> <p>Diseño de reguladores en el dominio de la frecuencia</p>
Técnicas de ajuste de reguladores	<p>Técnicas de ajuste de reguladores</p> <p>Métodos de Ziegler &amp; Nichols</p> <p>Método del Balance Harmónico</p> <p>Métodos de respuesta a la frecuencia</p>
Teoría moderna de control: Representación de estado y aplicaciones de utilidad práctica en ingeniería marítima.	<p>Teoría moderna de control: Representación de estado.</p> <p>Modelización por el método de la forma generalizada o primera forma canónica</p> <p>Modelización por el método de la segunda forma canónica o forma de Jordan</p> <p>Modelización por el método de variables de fase</p> <p>Modelización por el método de variables físicas</p>
Técnicas de simulación de procesos	<p>Manejo de herramientas de simulación</p> <p>Matlab, Simulink</p> <p>Solución de las ecuaciones de estado por el método de las transformadas.</p> <p>Aplicaciones prácticas</p>



Diseño de sistemas de control en el espacio de estados	<p>Discretización del espacio de estados continuo</p> <p>Diseño del control por realimentación de variables de estado</p> <p>Asignación de polos</p> <p>Observadores</p> <p>Reconstrucción del estado mediante observadores</p> <p>Observador de Luenberger, Filtro de Kalman</p> <p>Control LQG</p> <p>Control por modelo de referencia</p> <p>Control por realimentación polinomial de la salida (RST)</p> <p>Control en sistemas con retardo de transporte</p> <p>Control por modelo interno (IMC)</p> <p>Control con predictor de Smith</p> <p>Control predictivo basado en modelo: GPC, DMC</p> <p>Control difuso o Borroso.</p> <p>Aplicaciones a la compensación de sistemas de control.</p> <p>Prácticas con FuzzyCon de Siemens sobre Step7 o WinCC</p> <p>Prácticas con el toolbox fuzzy de matlab</p> <p>Diseño de control óptimo</p> <p>Planteamientos del problema de optimización</p> <p>Índices de calidad</p> <p>Criterio del area de control</p> <p>Criterio del tiempo y area de control</p> <p>Criterios de combinaciones cuadráticas de área de error y tiempo</p> <p>Minimización de funciones de coste</p> <p>Método variacional de Euler-Lagrange. Obtención de la matriz de Riccati</p> <p>Método variacional por aplicación del principio del máximo o de Pontryagin</p> <p>Pprogramación Dinámica</p>
Identificación de sistemas	<p>Métodos directos de estimación de parámetros:</p> <p>Método de la entrada en escalón.</p> <p>Función de transferencia experimental aproximada.</p> <p>Estimación en tiempo real: Método de mínimos cuadrados</p> <p>Nociones sobre aprendizaje mediante redes de neuronas</p> <p>Aplicación mediante NeuroSys de Siemens</p>
Control adaptativo	<p>Estrategias de adaptación:</p> <p>Adaptación por administración de ganancia (Gain Scheduling)</p> <p>Adaptación mediante técnicas de auto-ajuste: Balance armónico</p> <p>Adaptación por estimación de parámetros y modelo de referencia</p> <p>Adaptación por aprendizaje basado métodos neuronales.</p> <p>Prácticas con NeuroSys de Siemens sobre Step 7 o WinC</p>
Estructuras de control multivariable:	<p>Control en adelanto</p> <p>Cascada</p> <p>Control selectivo (override)</p> <p>Control de gama partida (split range)</p> <p>Control de relación</p> <p>Control por realimentación cascada y adelanto</p> <p>Aplicaciones a la ingeniería marítima</p>



Metodoloxías / probas	Competencias / Resultados	Horas lectivas (presenciais e virtuais)	Horas traballo autónomo	Horas totais
Estudo de casos		10	20	30
Obradoiro		20	30	50
Proba mixta		4	6	10
Atención personalizada		10	0	10

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

Metodoloxías	
Metodoloxías	Descrición
Estudo de casos	Realización de actividades teórico-prácticas encamiñadas a satisfacer as demandas deontolóxicas da asignatura
Obradoiro	Realización de actividades prácticas en concordancia coas actividades teóricas para satisfacer os obxectivos da asignatura
Proba mixta	Validación de coñecementos en base a un exercicio teórico práctico que sirva para demostrar a solidez dos coñecementos adequeridos

Atención personalizada	
Metodoloxías	Descrición
Estudo de casos	tutorías para afianzar os coñecementos teóricos
Obradoiro	Laboratorio dispoñible en horario lectivo con axudas tutorizadas
	Monitorización das probas de demostración de adquisición de coñecementos para acadar as competencias previstas

Avaliación			
Metodoloxías	Competencias / Resultados	Descrición	Cualificación
Estudo de casos		Verificación dos coñecementos adequeridos mediante proba teórico-práctica	40
Obradoiro		Verificación dos coñecementos prácticos adequeridos mediante proba práctica	60

Observacións avaliación

Fontes de información	
<b>Bibliografía básica</b>	Astrom, Karl Johan. (1988). Sistemas controlados por computador Andrés Puente, E. (1986). Regulación automática I, II Ferreiro García, Ramón. (1999). Nociones dobre control industrial baseado en teglas difusas Ferreiro García, R. (1995). Nociones sobre aplicación de PLC?s al control de procesos industriais. ed. Universidade de A Coruña Creus Solé, Antonio. (1990). Instrumentos Industriais: su axuste y comprobación Creus Solé, Antonio. (1997). Instrumentación Industrial Ogata, Katsuhi. (1998). Ingeniería de control moderna



## Bibliografía complementaria

Bibliografía de sistemas borrosos [1] Babuska, Robet. (1998). Fuzzy modelling for control applications [2] Driankov, Dimiter. (1993). An introduction to fuzzy control [3] Ferreiro García, Ramón. (1999). Nociones sobre control industrial basado en teglas difusas. ed. Universidad de A Coruña [5] Kosko, Bart. (1996). Intelligent control systems: Theory and applications [6] Kosko, Bart. (1997) Fuzzy Engineering [7] Pedrycz, Witol (1993). Fuzzy Control and Fuzzy Systems. [8] Shaw, Ian. S. (1998). Fuzzy Control of Industrial Systems: Theory and Applications [9] Robert. E. King. (1999). Computational intelligence in control engineering. Control engineering series. Manuales y Libros de instrucciones de Sistemas de desarrollo de control difuso " Fuzzy Tech " Togai Infralogic " FuzzyCon.Siemens " Fuzzy -Matlab " Fuzzy Lab-View " Fuzzy DeltaV Bibliografía de PLCs [1] Balcells Sendra, Josep. (1997). Automatas programables [2] Berger, Hans.(19998). Automating with step 7 in STL: Simatic S7 [3] Cembranos Nistal. (1999). Automatismos eléctricos [4] Ferreiro García. R. (1995). Nociones sobre aplicación de PLC's al control de procesos industriales. ed. Universidad de A Coruña [5] Gato Balsa y Javier. (1999). Aplicación de un PLC para la maniobra y [6] Lewis. R.W. (1997). Programming industrial control systems using PLC's [7] Martinez Sanchez.(1991). Automatizar con autómatas programables.. [8] Michel, Gilles. D.L. (1990). Automatas programables industriales [9] Piedrafito Moreno, Ramón. (1999). Ingeniería de la automatización industrial [10] Porras Criado, Alejandro.(1992).Autómatas programables. Fundamento... [11] Simon, Andre.(1988). Automatsa programables: Programación.y.. [12] Rhoner Peter. (1996).Automation with programmable logic. Manuales de instrucciones [13] Schneider. (1999). Libros de Instrucciones y referencia sobre PLC's TSX nano y TSX micro y TSX Premiun. [14] Siemens. (1998).Libros de Instrucciones y referencia sobre PLC Simatic SI Bibliografía de Instrumentación Industrial [1] Bela G. Liptak. (1972). Instruments Engineers? Handbook. De Cihilton Book Co.USA [2] Bently John. P. (1993). Sistemas de medición: Principios y aplicaciones [3] Brooks, R.R. (1997). Multi-sensor fusion: Fundamentals and.... [4] Collet Hope (1976). Mediciones en Ingeniería. Ed. Gustavo Gili. [5] Creus Solé, Antonio. (1978). Instrumentación Industrial [6] Creus Solé, Antonio. (1990). Instrumentos Industriales: su ajuste y comprobación [7] Creus Solé, Antonio. (1997). Instrumentación Industrial [8] Dally, James. W. (1993). Instrumentation for engineering measurements [9] Electrónica y automática industriales. (1986) [10] Henry, Richard Warfield.(1987). Electronic Systems and Instrumentation. Intelligent Sensor Technology [11] Honeywell. (1976). Fundamentals of industrial instrumentation. Washington. USA. [12] Jackson Leslie. (1979). Reed's Instrumentation and control systems [13] Jackson Leslie. (1992). Reed's Instrumentation and control systems [14] Johnson Curtis. (1988). Process Control Instrumentation Technology [15] Johnson Curtis. (1996). Process Control Instrumentation Technology [16] Loughlin, C. (1993). Sensors for industrial inspection [17] Morris Alan. S. (1991) Measurement and calibration for quality assurance [18] Paton, Barrey. E. (1998). Sensors, transducers, & LabView [19] Ramil Millarengo, Miguel.( ) Sensores y Transductores: Sensorización de... [20] Rischard S. Figliola & Donald E. Beasle (1991). Theory and Design for Mechanical Measurements. Ed.John Wiley and Sons. New York. USA [21] Rodríguez Mata, A. (1999). Sistemas de medida y control [22] Roy.G.J (1983). Instrumentation and Control. Marine Engineer Series Ed. Stanford maritime. London UK: [23] Siemens A.G. (1976). Medidas en procesos técnicos. Ed.Dossat Barcelona. [24] Soisson. H.E (1980). Instrumentación Industrial. Ed.Limusa [25] Varios autores (1977).Transductores y medidores electrónicos. Ed. Marcombo. [26] Varios autores (1978).Electrónica y automática idustriales. Ed. Marcombo [27] Automática e Instrumentación . Ed. Cetisa. Barcelona (todos los números) Manuales de instrucciones en instrumentación Daq. LabView HP-VEEPro Data Translation PCLab-Card de Advantage Bibliografía de Regulación Automática [1] Anastasios Papoulis. (1978). Sistemas digitales y analógicos. Transformada de Fourier. Estimación espectral. De Marcombo. Barcelona [2] Aracil Santonja. A y P. Albertos Perez. Problemas de Regulación Automática. ETSII. Madrid. [3] Aracil. R., Jimenez Avello. (1980). Sistemas discretos de control. Cátedra de automática de la ETSII. Madrid [4] Aracil, Javier (1991) Sistemas discretos de control: [5] Aslaksen, Erik. (1992). System Engineering [6] Astrom, Karl Johan. (1988). Sistemas controlados por computador [7] Andrés Puente, E. (1986). Regulación automática I, II [8] Atherton. D.P.( ). Nonlinear Control Engineering. Van Nostrand Reihold. [9] Bierson, George. (1998). Principles of feedback control [10] Cypkin. J.A.C (1969). Teoría de los servosistemas de todo o nada. Montaner y Simons. S.A. Barcelona. [11] D'azzo C. Houpis. (1975). Sistemas realimentados de control. De Paraninfo. Madrid. [12] D'azzo C. Houpis. (1981). Sistemas lineales de control.Teoría convencional y moderna. Ed. Paraninfo. Madrid [13] De Russo Cloy Close. ( 1965). State variable for engineers. John Willey. USA [14] Distefano III Stuberud. Williams. (1972). Retroalimentación y sistemas de control. Ed. Mc. Graw Hill. Serie Shaum. [15] Dorf, Richard(1980). Sistemas automáticos de control. Madrid. [16] E. Andres Puente. Regulación Automática I y II. Universidad Politécnica



de Madrid. [17] E. Andres Puente. Regulación Automática II. Universidad Politécnica de Madrid. [18] Ezzio Volta. (1974). Controlli automatici. Ed. Etas Libri. Milano. Italia. [19] Francis H. Hale. (1973) Introduction to control systems. Analysis and design. De Prentice Hall. Inc. USA. [20] Furuta, Katsuhisa.(1988). State variable methods in automatic control [21] Gómez Campomanes, José. (1986). Automática: Análisis y Diseño de los... [22] Graham C. Goodwin and Kuai Sang Sin.(1984) Adaptive filtering prediction and control. Ed. Prentice Hall, Inc. Englewood Cliffs, New Jersey. USA. [23] John E. Gibson (1963). Nonlinear automatic control. . Mc. Graw Hill. USA. [24] Kuo.Benjamin.J (1970). Sistemas automáticos de control. Ed., Compañía editorial continental. [25] Kuo.B.J (1981). Sistemas lineales de control. M.E. Van Valkenburg. Series editor. [26] Kuo, Benjamin C. (1996). Sistemas de Control Automático [27] Leigh. J.R. (1985). Applied Digital Control. Prentice Hall. [28] Lewis, Paul H. (1999). Sistemas de control en ingeniería.... [29] Luiben L. William.(1990). Process modelling, simulation, and control for chemical engineers. McGraw-Hill Publishing Company. USA. [30] Moore, Kelvin L. (1993). Iterative learning control for deterministic systems [31] Morari, Manfred. (1989). Robust Process Control [32] Morris, Noel Malcom. (1983).Control Engineering.. [33] Ogata, Katsuhi. (1978). Ingeniería de control moderna [34] Ogata, Katsuhi. (1994). Ingeniería de control moderna [35] Ogata, Katsuhi. (1998). Ingeniería de control moderna [36] Ollero Baturone, Aníbal. (1991). Control por Computador: Descripción... [37] Paul Katz. (1981). Digital control systems using microprocessors. Prentice Hall Intl. [38] Rafael Iñigo Madrigal. (1977). Teoría moderna de circuitos eléctricos. Ed. Pirámide S.A. Madrid. [39] Rolf Isserman. (1981). Digital control systems. Springer Verlag. Berlin. [40] Smith, Carlos. A. (1991). Control Automático de Procesos: teoría y aplicaciones. [41] St. Clair, David W. (1991). Sintonizado de controladores y.... [42] Tebbutt, Colin.(1994). Expert aided control system design [43] Thaler, George. J. (1970). Elementos de la teoría de servosistemas [44] Truxal.J.G. (1954). Control Engineers Handbook. Ed. Mc Graw Hill. USA. [45] Weyrick. (1978). Introducción al control automático. Ed. Gustavo Gili. S.A. Barcelona [46] Wiberg.D.M. (1971) Espacio de estados y sistemas lineales. Schaum. Mc. Graw Hill. Identificación y Control adaptativo Astrom K.J. & Wittenmark.B.(1989). Adaptive Control. Ed. Addison-Wesley Publishing Company. Juang, Jer-Nan. (1994). Applied System Identification Ljunj.( ). Systems Identification... Optimización Andrew P. Sage, Chelsea C. White (1977). Optimum System Control. Prentice Hall Inc. New Jersey. USA. Dimitri Bertsekas. ( ). Dynamic Programming and Stochastic Control. Academic Press. New York. Grumble, Michael. J. (1988). Optimal Control and Stochastic Estimation: ... Jack Maki, Aaron Strauss. (1982). Introduction to optimal control theory. Springer Verlag. New York. Lewis, Frank.L. (1986). Optimal Control M.H.I. Dore. ( ). Dynamic Investment Planning. Crown Helm. London SW11.



Recomendacións
Materias que se recomenda ter cursado previamente
Materias que se recomenda cursar simultaneamente
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