



Teaching Guide				
Identifying Data				2022/23
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	O obxectivo xeral da materia é o estudo de técnicas avanzadas de control baseadas en MATLAB/Simulink			

Study programme competences	
Code	Study programme competences
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 razonamento 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.
C2	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
Coñece as técnicas de deseño e é capaz de deseñar controladores avanzados			A30    B1    C2 A31    B2 A34    B3 B4    B5 B6
Interconecta os diferentes controladores coas plantas industriais, identificando aquellas variables necesarias para a correcta operación			A30    B1    C2 A31    B2 A34    B3 B4    B5 B6



Implementa controladores avanzados en plataformas de diseño	A30 A31 A34	B1 B2 B3 B5 B6	C2
---	-------------------	----------------------------	----

Contents		
Topic	Sub-topic	
Deseño do controlador por síntese directa	Reguladores de cancelación: Truxal Asignación do polo Tempo finito	
Algoritmos avanzados de deseño de controladores	Deseño de reguladores no espazo dos estados. Colocación de polos utilizando retroalimentación vectorial de estado. Identificación do sistema Algoritmos de control predictivo Métodos de estimación	
Técnicas de interface co o controlador	Interface co proceso Filtrado de perturbacións Influencia do actuador Saída de resultados	
Simulación e implementación de controladores avanzados	Simulación con MATLAB e Simulink Filtro Kalman con MATLAB Caixa de ferramentas de MATLAB para a identificación do sistema e o Control Predictivo	

Planning				
Methodologies / tests	Competencies	Ordinary class hours	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 C2	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 dalgúns preguntas dirixidas aos estudiantes, 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 convxuntamente no desembolvemento 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 estudiantes 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	O alumno dispón das correspondentes sesións de titoría personalizadas, para a resolución das dúbidas que xurdan da materia.
Laboratory practice	A realización das prácticas de laboratorio será guiada de forma persoal polo profesor.

Assessment				
Methodologies	Competencies	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 obligatoria. Valorarase a memoria entregada ao final destas e a actitude mostrada polo alumno, durante o seu desenvolvemento	30	
Objective test	B1 B2 B4 B6 C2	Proba de evaluación final	50	

Assessment comments	
Os estudantes con exención de asistencia á clase deberán demostrar a adquisición de habilidades e coñecementos mediante probas adicionais.	
Para a avaliación da segunda oportunidade mantéñense os mesmos criterios empregados na primeira oportunidade.	

Sources of information	
Basic	<ul style="list-style-type: none"><li>- Daniel Rodriguez y Carlos Bordóns (2005). Apuntes Ingeniería de Control.. Sección 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><li>- Alberto Bemporad y otros (2021). Model Predictive Control Toolbox. Getting Started Guide. MathWorks</li></ul>
Complementary	<ul style="list-style-type: none"><li>- Karl Johan Åström, Björn Wittenmark (2008). Adaptive Control. DOVER PUBLISH 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.