



Guía Docente				
Datos Identificativos				2023/24
Asignatura (*)	Control Avanzado		Código	770G01058
Titulación				
Descriptores				
Ciclo	Período	Curso	Tipo	Créditos
Grao	2º cuatrimestre	Cuarto	Optativa	4.5
Idioma	Castelán			
Modalidade docente	Presencial			
Prerrequisitos				
Departamento	Enxeñaría Industrial			
Coordinación	Velo Sabin, Jose María	Correo electrónico	jose.velo@udc.es	
Profesorado	Velo Sabin, Jose María	Correo electrónico	jose.velo@udc.es	
Web	https://moodle.udc.es			
Descripción xeral	O obxectivo xeral da materia é o estudo de técnicas avanzadas de control baseadas en MATLAB/Simulink			

Competencias do título	
Código	Competencias do título

Resultados da aprendizaxe			
Resultados de aprendizaxe			Competencias do título
Coñece as técnicas de deseño e é capaz de deseñar controladores avanzados		A30 A31 A34	B1 B2 B3 B4 B5 B6
Interconecta os diferentes controladores con plantas industriais, identificando as variables necesarias para un bo funcionamento		A30 A31 A34	B1 B2 B3 B4 B5 B6
Implementar controladores avanzados en plataformas de deseño		A30 A31 A34	B1 B2 B3 B4 B5 B6

Contidos	
Temas	Subtemas
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 preditivo 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 Preditivo

Planificación

Metodoloxías / probas	Competencias	Horas presenciais	Horas non presenciais / traballo autónomo	Horas totais
Sesión maxistral	A31 A34 B2	12	12	24
Solución de problemas	A30 A34 B1 B3 B4 B5	8.5	17	25.5
Prácticas de laboratorio	B1 B2 B3 B4 B5	11	32	43
Proba obxectiva	B1 B2 B4 B6 C2	3	15	18
Atención personalizada		2	0	2

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

Metodoloxías

Metodoloxías	Descripción
Sesión maxistral	Exposición oral complementada co uso de medios audivisuais e a introdución de algunas preguntas dirixidas aos estudiantes coa a finalidade de transmitir coñecementos e facilitar a aprendizaxe
Solución de problemas	Resolución de exercicios e problemas concretos individualmente e/ou en grupo, a partir dos coñecementos que se traballaron
Prácticas de laboratorio	Metodoloxía que permite aos estudiantes aprender de xeito eficaz a través de actividades prácticas, como demostracións, exercicios, experimentos e investigación
Proba obxectiva	Consiste na realización dunha proba obxectiva, na que se avaliarán os coñecementos adquiridos.

Atención personalizada

Metodoloxías	Descripción
Solución de problemas	Os estudiantes terán as correspondentes sesións de tutoría personalizada, para a resolución de dúbidas.
Prácticas de laboratorio	A realización de prácticas de laboratorio será guiada polo profesor.

Avaliación

Metodoloxías	Competencias	Descripción	Cualificación
Solución de problemas	A30 A34 B1 B3 B4 B5	Realización de traballos, y/oy resolucións de exercicios e problemas	20
Prácticas de laboratorio	B1 B2 B3 B4 B5	Serán de asistencia obligatoria. Valorarase a memoria final delas, e a actitude amosada polo alumno durante a realización das mesmas	30

Observaciones evaluación

Os estudiantes 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. O exame correspondente a convocatoria anticipada (extraordinaria) consistirá na realización da metodoloxías Proba obxectiva ou na Solucion de Problemas, cunha valoración do 100% da nota final.

Fontes de información

Bibliografía básica	<ul style="list-style-type: none">- Angel Valera Fernández (2016). Modelado y Control en el espacio de estados. Universidad Politécnica de Valencia- Alberto Bemporad y otros (2021). Model Predictive Control Toolbox. Mathworks- Lennart Ljung (2021). System Identification Toolbox. Mathworks- Alberto Aguado Behar, Miguel Martínez Iranzo (2003). Identificación y Control Adaptativo. Prentice Hall- Katsuhiko Ogata (2010). Ingeniería de Control Moderna. Pearson- Carlos Bordons y otro (2005). Apuntes Ingeniería de Control. Universidad de Sevilla- ()..
Bibliografía complementaria	<ul style="list-style-type: none">- Eduardo F. Camacho, Carlos Bordons (2007). Model Predictive Control. Springer- Juan M. Martín Sanchez (2012). Control Adaptativo Predictivo Experto. UNED

Recomendaciones

Materias que se recomienda ter cursado previamente

Fundamentos de Automática/770G01017

Fundamentos de Electrónica/770G01018

Enxeñaría de Control/770G01028

Materias que se recomienda cursar simultáneamente

Instrumentación Electrónica II/770G01039

Robótica/770G01056

Materias que continúan o temario

Traballo Fin de Grao/770G01045

Observación

(*)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