



Guía Docente				
Datos Identificativos			2019/20	
Asignatura (*)	FUNDAMENTOS DE AUTOMÁTICA	Código	730G03015	
Titulación				
Descriptor				
Ciclo	Período	Curso	Tipo	Créditos
Grao	2º cuatrimestre	Segundo	Obrigatoria	6
Idioma	CastelánGalego			
Modalidade docente	Presencial			
Prerrequisitos				
Departamento	Enxeñaría Industrial			
Coordinación	Vega Vega, Rafael Alejandro	Correo electrónico	rafael.alejandro.vega.vega@udc.es	
Profesorado	Vega Vega, Rafael Alejandro	Correo electrónico	rafael.alejandro.vega.vega@udc.es	
Web				
Descrición xeral	Na industria actual, e mesmo entre os produtos máis comúns de consumo, úsanse múltiples sistemas os que se aplican modernos métodos de control . É por iso que se necesitan técnicos con capacidade para &quot;entender&quot;; &quot;desenvolver&quot; e &quot;aplicar&quot; tales métodos. As Escolas e os Centros de estudo de Enxeñaría deben dotar os seus Alumnos coas competencias e os coñecementos necesarios para lles permitir, en particular, &quot;entender&quot; e &quot;desenvolver&quot;; para que na súa entrada ao mundo do traballo, en colaboración coa experiencia da Empresa, &quot;desenvolva&quot; e &quot;aplique&quot; tales métodos con aínda máis profundidade. As funcións que permiten iso son, entre outras: - Comprender a utilidade do Control Automático, no noso caso, de sistemas lineais e continuos, e coñecer as súas aplicacións tanto industriais como en produtos de uso sistemático, como o son moitos dos consumidos habitualmente. - Coñecer e comprender os conceptos de estabilidade e precisión dos sistemas ralimentados de control. - Coñecer e saber utilizar métodos de análise necesarios para: - A modelaxe de sistemas físicos. - A análise de ambos dinámico e estático dos sistemas nos dominios do tempo e da frecuencia. - O proxecto do regulador máis axeitado, que atenda as especificacións esixidas polo usuario, para cada sistema de control. - Coñecer a finalidade de cada un dos elementos que forman parte dun sistema de control, como poden ser actuadores, sensores, reguladores, etc. - Elixir, de entre as numerosas posibilidades, a estrutura de control a implantar máis axeitada.			

Competencias do título	
Código	Competencias do título

Resultados da aprendizaxe	
Resultados de aprendizaxe	Competencias do título



Coñecer os fundamentos de automatismos e métodos de control	A12	B1	C1
		B2	C2
		B3	C4
		B4	C5
		B5	C6
		B6	
		B7	
		B9	

Contidos	
Temas	Subtemas
Introducción ós sistemas de Automatización	TEMA 0: Introducción á Automatización 0.1.- Introducción. 0.2.- Arquitectura e compoñentes. 0.3.- Tipos de control. 0.4.- Etapas na Automatización.
A realimentación e as súas propiedades Modelado de sistemas dinámicos	TEMA 1: Repaso físico-matemático 1.1.- Sistemas físicos elementales. 1.2.- Fórmulas e teoremas matemáticos elementales. Problemas. TEMA 2: Sistemas de Control Automático 2.1.- Sistemas de control automático 2.2.- Clasificación dos sistemas de control. 2.3.- Sistemas dinámicos de control. 2.4.- Sistemas lineales. Linealización. 2.5.- Reguladores e servomecanismos. Diferenzas. 2.6.- Sistemas en bucle aberto e en bucle cerrado. 2.7.- Elementos dun sistema. Problemas. TEMA 3: Función de transferencia e Diagrama de bloques 3.1.- Modelo matemático dun sistema dinámico. 3.2.- Función de transferencia. Definicións. 3.3.- Diagrama de bloques. 3.4.- Redución del diagrama de bloques: flujograma e fórmula de Mason. Problemas. TEMA 4: Sistemas realimentados de control automático 4.1.- Sistemas con realimentación da saída. Definicións. 4.2.- Sensibilidade. 4.3.- Efectos da realimentación sobre un sistema de control. Problemas.



Análise de estabilidade.

TEMA 5:Resposta temporal dun sistema dinámico de control

5.1.- Introducción.

5.2.- Resposta impulsional dun sistema.

5.3.- Integral de Convolución.

5.4.- Resposta temporal dun sistema de primer orden.

5.5.- Resposta temporal dun sistema de segundo orden.

5.6.- Sistemas de orden superior. Concepto de estabilidade.

5.7.- Estudio da estabilidade dun sistema por medio da ubicación dos seus polos en cadena cerrada no plano complexo.

5.8.- Criterio de estabilidade de Routh. Propiedades. Aplicacions.

Problemas.

TEMA 6:Errores en réximen permanente de sistemas realimentados

6.1.- Error en réximen permanente.

6.2.- Tipo dun sistema.

6.3.- Sinais de entrada e constantes de error.

6.4.- Errores con realimentación no unitaria.

Problemas.

TEMA 7:Estudio da estabilidade dun sistema realimentado mediante o lugar das raíces

7.1.- Lugar xeométrico das raíces.

7.2.- Condicións básicas do lugar das raíces.

7.3.- Regras de construción do lugar

7.4.- O contorno das raíces.

Problemas.

TEMA 8:Resposta frecuencial dun sistema

8.1.- Introducción.

8.2.- Resposta de frecuencia.

8.3.- Resposta de frecuencia e diagrama cero-polar.

8.4.- Representacións gráficas.

TEMA 9:Diagramas de Bode o logarítmicos

9.1.- Introducción

9.2.- Representación de términos.

9.3.- Sistemas de fase mínima e sistemas de fase no mínima.

Problemas.

TEMA 10:Criterio de estabilidade de Nyquist

10.1.- Diagrama polar.

10.2.- Criterio de estabilidade de Nyquist

Problemas.

TEMA 11:Estabilidade relativa

11.1.- Estabilidade relativa.

11.2.- Margen de ganancia e margen de fase.

11.3.- Estabilidade nos diagramas de Bode.

11.4.- Frecuencia de corte e ancho de banda.

11.5.- Especificacións frecuenciales.

11.6.- Relación entre a resposta en frecuencia e a resposta temporal.

11.7.- Resposta de frecuencia en bucle cerrado.

Problemas.



Accións básicas de control	TEMA 12: Consideracións básicas de deseño de sistemas
Deseño e axuste de controladores. Control PID	12.1.- Introducción.
Técnicas de análises e simulación de control	12.2.- Tipos de compensación.
	12.3.- Especificacións de funcionamento.
	12.4.- Condicións básicas de deseño.
	12.5.- Metodoloxía para o deseño de compensadores
	TEMA 13: Reguladores
	13.1.- Introducción
	13.2.- Accións básicas de control
	13.3.- Regulador proporcional (P)
	13.4.- Regulador integral (I)
	13.5.- Regulador proporcional-integral (PI)
	13.6.- Regulador proporcional-derivativo (PD)
	13.7.- Regulador proporcional-integral-derivativo (PID)
	13.8.- Conclusións
	TEMA 14: Técnicas de axuste de reguladores
	14.1.- Introducción
	14.2.- Axuste polo método de Ziegler-Nichols
	14.3.- Axuste polo método do Lugar das Raíces
	Problemas.

Planificación				
Metodoloxías / probas	Competencias	Horas presenciais	Horas non presenciais / traballo autónomo	Horas totais
Sesión maxistral	A12 B9 B7 B6 B5 B4 B3 B2 B1 C1 C2 C4 C5 C6	30	34	64
Solución de problemas	A12 B1 B2 B3 B4 B5 B6 B7 B9 C1 C2 C4 C5 C6	20	30	50
Prácticas de laboratorio	A12 B1 B2 B3 B4 B5 B6 B7 B9 C1 C2 C4 C5 C6	10	15	25
Proba mixta	A12 B1 B2 B3 B4 B5 B6 B7 B9 C1 C2 C4 C5 C6	0	6	6
Atención personalizada		5	0	5
*Os datos que aparecen na táboa de planificación son de carácter orientativo, considerando a heteroxeneidade do alumnado				

Metodoloxías	
Metodoloxías	Descrición
Sesión maxistral	Nela iránse desenvolvendo os conceptos e exemplos necesarios para a comprensión do temario.
Solución de problemas	Realizaranse en clase exercicios e problemas complementarios ó desenvolvido nas sesións maxistrais
Prácticas de laboratorio	As prácticas de laboratorio valoraránse pola Asistencia do Alumno nelas e pola entrega dos informes
Proba mixta	Consistirá na realización dun exame no que se pode poñer un test teórico, cuestións teóricas, cuestións prácticas e problemas. Para poder superar a Materia é obrigatorio ter realizado todas as prácticas de laboratorio.



Atención personalizada

Metodoloxías	Descrición
Sesión maxistral Solución de problemas Prácticas de laboratorio	Asociadas ás leccións maxistrais e de solución de problemas, cada Alumno dispón para a resolución das súas dúbidas, das correspondente sesións de tutoría personalizada. A realización das prácticas de laboratorio será levada persoalmente por un dos profesores designados.

Avaliación

Metodoloxías	Competencias	Descrición	Cualificación
Proba mixta	A12 B1 B2 B3 B4 B5 B6 B7 B9 C1 C2 C4 C5 C6	Examen tipo proba obxectiva	70
Solución de problemas	A12 B1 B2 B3 B4 B5 B6 B7 B9 C1 C2 C4 C5 C6	Realización das tarefas establecidas na materia, no marco desta metodoloxía	30
Outros			

Observacións avaliación

Para aprobar a materia e indispensable ter realizadas e aprobadas as Prácticas de Laboratorio. No marco da "Solución de problemas" inclúiranse aspectos tales como asistencia a clase (Mínimo 80%), realización das prácticas de laboratorio, un control á metade do cuadrimestre, para axudar á obtención do aprobado. É necesario superar o 50% da puntuación na proba obxectiva para superala materia. Os Alumnos con "dispensa académica" deberán acreditar coñecementos prácticos da Materia mediante un examen de Laboratorio. Este examen se evaluará como APTO ou NON APTO. Para aprobar a Materia deberán obter 50 puntos sobre 70 na proba obxectiva.

Fontes de información

Bibliografía básica	
Bibliografía complementaria	

Recomendacións

Materias que se recomenda ter cursado previamente

CÁLCULO/730G03001
FÍSICA I/730G03003
FÍSICA II/730G03009
ECUACIÓN DIFERENCIAIS/730G03011
FUNDAMENTOS DA ELECTRICIDADE/730G03012

Materias que se recomenda cursar simultaneamente

FUNDAMENTOS DE ELECTRÓNICA/730G03016

Materias que continúan o temario

Observacións



<p><?Para axudar a conseguir un entorno inmediato sostenido e cumprir co obxectivo da acción número 5: ?Docencia e investigación saudable e sustentable ambiental e social? do <quot>Plan de Acción Green Campus Ferrol<quot>.</p><p><A entrega dos traballos documentales que se realicen nesta materia.</p><p><Se solicitarán en formato virtual y/o soporte informático.</p><p><Se realizará a través de Moodle, en formato dixital sin necesidad de imprimílos.</p><p><En caso de ser necesario realízalos en papel.</p><p><Non se emplearán plásticos.</p><p><Se realizarán impresiones a dobre cara.</p><p><Se empregará papel reciclado.</p><p><Se evitará a impresión de borradores.</p></div>

(*)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