



DATOS IDENTIFICATIVOS

Fundamentos de automática

Asignatura	Fundamentos de automática			
Código	V12G380V01403			
Titulación	Grado en Ingeniería Mecánica			
Descriptor	Creditos ECTS	Selección	Curso	Cuatrimestre
	6	OB	2	2c
Lengua	Castellano			
Impartición				
Departamento	Ingeniería de sistemas y automática			
Coordinador/a	Espada Seoane, Angel Manuel			
Profesorado	Espada Seoane, Angel Manuel Fernández Silva, María López Fernández, Joaquín Rajoy González, José Antonio			
Correo-e	aespada@uvigo.es			
Web				
Descripción general	(*)Nesta materia preséntanse os conceptos básicos dos sistemas de automatización industrial e dos métodos de control, considerando como elementos centrais dos mesmos o autómatas programables e o regulador industrial, respectivamente.			

Competencias de titulación

Código	
A3	CG3 Conocimiento en materias básicas y tecnológicas que les capacite para el aprendizaje de nuevos métodos y teorías, y les dote de versatilidad para adaptarse a nuevas situaciones.
A25	RI6 Conocimientos sobre los fundamentos de automatismos y métodos de control.
B3	CT3 Comunicación oral y escrita de conocimientos en lengua propia.
B6	CT6 Aplicación de la informática en el ámbito de estudio.
B9	CS1 Aplicar conocimientos.
B16	CP2 Razonamiento crítico.
B17	CP3 Trabajo en equipo.
B20	CP6 Capacidad para comunicarse con personas no expertas en la materia.

Competencias de materia

Resultados previstos en la materia	Resultados de Formación y Aprendizaje
(*)Conocimientos sobre los fundamentos de automatismos e métodos de control.	A25
(*)Conocimiento en materias básicas tecnológicas.	A3
(*)Comunicación oral e escrita de conocimientos en lengua propia.	B3
(*)Aplicación da informática no ámbito de estudo.	B6
(*)Aplicar conocimientos.	B9
(*)Razoamento crítico.	B16
(*)Traballo en equipo.	B17
(*)Capacidade para comunicarse con persoas non expertas na materia.	B20

Contenidos

Tema

(*)1. Introducción a automatización industrial.	(*)1.1 Introducción a automatización de tarefas. 1.2 Tipos de mando. 1.3 O autómeta programable industrial. 1.4 Diagrama de bloques. Elementos do autómeta programable. 1.5 Ciclo de funcionamento do autómeta. Tempo de ciclo. 1.6 Modos de operación.
(*)2. Introducción a programación de autómetas.	(*)2.1 Sistema binario, octal, hexadecimal, BCD. Números reais. 2.2 Direccionamento e acceso a periferia. 2.3 Instruccións, variables e operandos. 2.4 Formas de representación dun programa. 2.5 Tipos de módulos de programa. 2.6 Programación lineal e estruturada.
(*)3. Programación de autómetas con E/S.	(*)3.1 Variables binarias. Entradas, saídas e memoria. 3.2 Combinacións binarias. 3.3 Operacións de asignación. 3.4 Creación dun programa sinxelo. 3.5 Temporizadores e contadores. 3.6 Operacións aritméticas. 3.7 Exemplos.
(*)4. Modelado de sistemas para a programación de autómetas.	(*)4.1 Principios básicos. Técnicas de modelado. 4.2 Modelado mediante Redes de Petri. 4.2.1 Definición de etapas e transicións. Reglas de evolución. 4.2.2 Elección condicional entre varias alternativas. 4.2.3 Secuencias simultáneas. Concurrencia. Recurso compartido. 4.3 Implantación de Redes de Petri. 4.3.1 Implantación directa. 4.3.2 Implantación normalizada (Grafcet). 4.4 Exemplos.
(*)5. Conceptos básicos de regulación automática. Representación e modelado de sistemas continuos.	(*)5.1 Sistemas de regulación en bucle aberto e bucle pechado. 5.2 Bucle típico de regulación. Nomenclatura e definicións. 5.3 Sistemas físicos e modelos matemáticos. 5.3.1 Sistemas mecánicos. 5.3.2 Sistemas eléctricos. 5.3.3 Outros. 5.4 Modelado en variables de estado. 5.5 Modelado en función de transferencia. Transformada de Laplace. Propiedades. Exemplos.
(*)6. Análisis de sistemas dinámicos.	(*)6.1 Estabilidade. 6.2 Resposta transitoria. Modos transitorios. 6.2.1 Sistemas de primeiro orden. Ecuación diferencial e función de transferencia. Exemplos 6.2.2 Sistemas de segundo orden. Ecuación diferencial e función de transferencia. Exemplos 6.2.3 Efecto da adición de polos e ceros. 6.3 Reducción de sistemas de orde superior. 6.4 Resposta no réxime permanente. 6.4.1 Erros no réxime permanente. 6.4.2 Sinais de entrada e tipo dun sistema. 6.4.3 Constantes de error.
(*)7. Reguladores e axuste de parámetros.	(*)7.1 Accións básicas de control. Efectos proporcional, integral e derivativo. 7.2 Regulador PID. 7.3 Métodos empíricos de sintonía de reguladores industriais. 7.3.1 Fórmulas de sintonía en lazo aberto: Ziegler-Nichols e outros. 7.3.2 Fórmulas de sintonía en lazo pechado: Ziegler-Nichols e outros. 7.4 Deseño de reguladores en variables de estado. Asignación de polos.
(*)P1. Introducción a STEP7.	(*)Introducción o programa STEP7, que permite crear e modificar programas para os autómetas Siemens da serie S7-300 e S7-400.
(*)P2. Programación en STEP7.	(*)Modelado dun exemplo de automatización sinxelo e implantación en STEP7 utilizando operacións binarias.
(*)P3. Implantación de RdP en STEP7.	(*)Modelado con RdP dun exemplo de automatización sinxelo e introducción a implantación da mesma en STEP7.
(*)P4. Modelado con RdP e implantación en STEP7.	(*)Modelado con RdP dun exemplo de automatización de mediana complexidade e implantación da mesma en STEP7.
(*)P5. Modelado con GRAFCET e implantación con S7-Graph.	(*)Modelado normalizado dunha RdP e implantación de sistemas de automatización con S7-Graph.
(*)P6. Análisis de sistemas de control con MATLAB.	(*)Introducción ás instruccións específicas de sistemas de control do programa MATLAB.

(*)P7. Introducción a SIMULINK.

(*)Introducción ao programa SIMULINK, extensión do MATLAB para a simulación de sistemas dinámicos.

(*)P8. Modelado e resposta temporal en SIMULINK.

(*)Modelado e simulación de sistemas de control con SIMULINK.

(*)P9. Axuste empírico dun regulador industrial.

(*)Determinación dos parámetros dun regulador PID polos métodos estudados e implantación do control calculado nun regulador industrial.

Planificación

	Horas en clase	Horas fuera de clase	Horas totales
Prácticas de laboratorio	18	27	45
Resolución de problemas y/o ejercicios	0	10	10
Sesión magistral	32.5	32.5	65
Informes/memorias de prácticas	0	8	8
Pruebas de respuesta larga, de desarrollo	3	19	22

*Los datos que aparecen en la tabla de planificación son de carácter orientativo, considerando la heterogeneidad de alumnado

Metodologías

	Descripción
Prácticas de laboratorio	(*) Actividades de aplicación dos coñecementos adquiridos nas clases de teoría a situacións concretas que poidan ser desenvolvidas no laboratorio da asignatura.
Resolución de problemas y/o ejercicios	(*) O profesorado resolverá na aula problemas e exercicios e o alumnado terá que resolver exercicios similares para adquirir as capacidades necesarias.
Sesión magistral	(*)Exposición por parte do profesor dos contidos da materia.

Atención personalizada

Metodologías	Descripción
Sesión magistral	
Prácticas de laboratorio	
Resolución de problemas y/o ejercicios	
Pruebas	Descripción
Pruebas de respuesta larga, de desarrollo	

Evaluación

	Descripción	Calificación
Prácticas de laboratorio	(*)Avaliarase cada práctica de laboratorio entre 0 e 10 puntos, en función do cumprimento dos obxectivos fixados no enunciado da mesma e da preparación previa e a actitude do alumnado. Cada práctica poderá ter distinta ponderación na nota total.	15
Informes/memorias de prácticas	(*)As memorias das prácticas seleccionadas avaliaranse entre 0 e 10 puntos, tendo en conta o reflexo adecuado dos resultados obtidos na execución da práctica, a súa organización e calidade de presentación.	5
Pruebas de respuesta larga, de desarrollo	(*)Exame final dos contidos da materia, que poderá incluír problemas e exercicios, con unha puntuación entre 0 e 10 puntos.	80

Otros comentarios sobre la Evaluación

Fuentes de información

E.MANDADO, J.MARCOS, C. FERNANDEZ, J.I.ARMESTO, "Autómatas Programables y Sistemas de Automatización", 2009,

MANUEL SILVA, □Las Redes de Petri en la Automática y la Informática□,

R. C. DORF, R. H. BISHOP, 2005,

Recomendaciones