# Universida<sub>de</sub>Vigo

Guía Materia 2013 / 2014

DATOS IDEN	TIFICATIVOS			
Enxeñaría de	e control II			
Materia	Enxeñaría de			
	control II			
Código	V12G330V01911			
Titulación	Grao en			
	Enxeñaría			
	Electrónica			
	Industrial e			
	Automática			
Descritores	Creditos ECTS	Sinale	Curso	Cuadrimestre
	6	OP	4	1c
Lingua de				
impartición				
Departamento	Enxeñaría de sistemas e automática			
Coordinador/a	Barreiro Blas, Antonio			
Profesorado	Barreiro Blas, Antonio			
Correo-e	abarreiro@uvigo.es			
Web				
Descrición xeral	Se estudian sistemas de control en tiempo d	iscreto, en variables de	e estado e identific	ación

# Competencias de titulación Código

Competencias de materia	
Resultados previstos na materia	Resultados de Formación e Aprendizaxe
A3	
A38	
B3	
B6 B9 B16 B17 B20 A39 A42	

Contidos	
Tema	
1. Sistemas en tiempo discreto	Sistemas en tiempo discreto Ecuaciones en diferencias. Modelos de estado. Cambios entre modelos.
	Transformada Z. Propiedades y aplicaciones.
2. Análisis de sistemas en tiempo discreto	Análisis de sistemas en tiempo discreto
	Respuesta temporal. Sistemas de primer y segundo orden. Estabilidad, transitorio y permanente.
3. Discretización de sistemas continuos	Sistemas de control digital, muestreadores y mantenedores Métodos de discretización
4. Síntesis directa de reguladores discretos.	Objetivos y restricciones. Reguladores de tiempo mínimo.
5. Análisis en el espacio de estados.	Análisis en el espacio de estados.
	Controlabilidad y observabilidad
6. Diseño de controladores en el espacio de estados	Diseño de controladores en el espacio de estados. Asignación de polos y control óptimo. Observadores y filtro de Kalman
7. Procesos estocásticos	. Procesos estocásticos
	Introducción a señales aleatorias. Filtros discretos.
8. Identificación de sistemas	Estimación paramétrica por mínimos cuadrados. Modelos ARX, ARMAX, etc.
	Cic.

Prácticas	Práctica 1. Simulación de sistemas continuos, discretos y muestreados (Simulink)
	Práctica 2. Implementación de sistemas en tiempo discreto (Matlab/RealTimeToolbox)
	Práctica 3. Control digital de motor de imanes permanentes
	Práctica 4. Control en el espacio de estados de grúa pórtico
	Práctica 5. Filtrado de Kalman en navegación de robots móviles

Planificación			
	Horas na aula	Horas fóra da aula	Horas totais
Prácticas de laboratorio	18	18	36
Sesión maxistral	25	50	75
Resolución de problemas e/ou exercicios de forma autónoma	3	18	21
Resolución de problemas e/ou exercicios	7	15	22

Práctica 6. Identificación de sistemas. (Identification Toolbox de Matlab)

<sup>\*</sup>Os datos que aparecen na táboa de planificación son de carácter orientador, considerando a heteroxeneidade do alumnado.

Metodoloxía docente	
	Descrición
Prácticas de laboratorio	Actividades de aplicación de los conocimientos adquiridos en las clases de teoría y situaciones concretas que puedan ser desarrolladas/simuladas en el laboratorio de la asignatura.
Sesión maxistral	Exposición por parte del profesor de los contenidos de la materia.
Resolución de problemas e/ou exercicios de forma autónoma	Resolución de problemas e/ou exercicios de forma autónoma
Resolución de problemas e/ou exercicios	El profesorado resolverá en el aula problemas y ejercicios, teniendo que resolver el alumnado ejercicios similares para adquirir las capacidades necesarias.

Atención personalizada		
Metodoloxías	Descrición	
Resolución de problemas e/ou exercicios	-	
Prácticas de laboratorio		
Sesión maxistral		
Resolución de problemas e/ou exercicios de forma autónoma		

Avaliación		
	Descrición	Cualificación
Prácticas de laboratorio	Las prácticas de laboratorio se evaluarán de forma continua (sesión a sesión) con una puntuación de 0 a 10 cada una. Los criterios de evaluación son: - Asistencia mínima del 90% Puntualidad Preparación previa de la práctica Actitud y aprovechamiento de la sesión Cumplimiento de los objetivos fijados.	20
esolución de problemas e/ou xercicios de forma autónoma  1. Evaluación continua: Consistirá en la realización individual de prueba relacionadas con los temas de la asignatura, con una puntuación máxir de 4 puntos sobre los 10 que evalúan los conocimientos de este bloque. Las pruebas pueden consistir en preguntas tipo test, cuestiones y ejercicios.  2. Examen final: Consistirá en una prueba escrita, con una puntuación o a 10		а

# **Outros comentarios sobre a Avaliación**

- Se deben superar ambas partes (examen final y prácticas) para aprobar la materia, obteniéndose entonces la nota total según el porcentaje indicado anteriormente. En el caso de no superar alguna de las partes, se aplicará un escalado a las notas parciales, de forma que la nota total no supere el 4,5
- Si el alumno no aprueba las prácticas en evaluación continua a lo largo del cuatrimestre, no podrá aprobar la asignatura en la primera convocatoria del curso. En la segunda convocatoria, podrá presentarse a un único examen de prácticas de laboratorio que le permitiría, en caso de superarlo, aprobar las prácticas, y con ello tener opciones de aprobar la asignatura.
- Para la consideración de "presentados" o "no presentados" sólo se tendrá en cuenta la participación en el examen final.
- En la segunda convocatoria del mismo curso, el alumnado deberá examinarse de las partes no superadas en la primera convocatoria, con los mismos criterios que en ella.

# Bibliografía. Fontes de información

### **RECOMENDADA**

"Ingeniería de control : modelado y control de sistemas dinámicos".

LUIS MORENO, SANTIAGO GARRIDO Y CARLOS BALAGUER.

Barcelona: Ariel,2003

### **COMPLEMENTARIA**

- Sistemas de control modernos, R. C. Dorf, R.H.Bishop, Ed. Addison-Wesley, 2005
- Sistemas de control automático, B.C. Kuo, Prentice Hall.
- Sistemas de control en ingeniería, P.H. Lewis, C.Yang, Prentice-Hall, 1999.
- Ingeniería de control moderna, K. Ogata, Prentice-Hall
- -"Control de sistemas dinámicos con retroalimentación", FRANKLIN, G.F., POWELL, J.D., EMAMI-NAEINI, A., Ed. Addison-Wesley.

# Recomendacións