



DATOS IDENTIFICATIVOS

Enxeñaría de Control Aplicada

Materia	Enxeñaría de Control Aplicada			
Código	V04M093V01106			
Titulación	Máster Universitario en Mecatrónica			
Descritores	Creditos ECTS	Sinale	Curso	Cuadrimestre
	3	OP	1	1c
Lingua de impartición	Castelán			
Departamento				
Coordinador/a	Armesto Quiroga, José Ignacio			
Profesorado	Armesto Quiroga, José Ignacio Paz Domonte, Enrique			
Correo-e	armesto@uvigo.es			
Web				
Descrición xeral	Esta materia presenta os conceptos básicos dos sistemas de automatización industrial e dos métodos de control, considerando como elementos centrais dos mesmos o *autómata *programable e o regulador industrial, respectivamente.			

Competencias

Código	
B1	Capacidade para proyectar, calcular e deseñar produtos e sistemas mecatrónicos
B2	Capacidade para integrar as tecnoloxías de control, electrónica e informática en o deseño de un componente ou de un sistema mecánico
B3	Realizar investigación, desenvolvemento e innovación en produtos, procesos e metodoloxías en o ámbito da mecatrónica
B4	Capacidade de organización e planificación en o ámbito da enxeñaría
B5	Capacidade de análise e síntese e de resolver problemas e tomar decisións con iniciativa, creatividade e razoamento crítico
B6	Destreza na aplicación de ferramentas informáticas en o ámbito da enxeñaría
B10	Capacidade para comunicarse con persoas non expertas na materia e transmitir conceptos, especificacións e funcionalidades en o campo da enxeñaría, tanto oralmente como de maneira escrita
B11	Traballo en equipo
C1	CE1 Capacidade para comprender os componentes e o funcionamento dos sistemas mecatrónicos
C2	CE2 Capacidade para o uso de técnicas de deseño, desenvolvemento e simulación aplicadas a sistemas mecatrónicos
C4	CE4 Capacidade para especificar e implementar técnicas de control

Resultados de aprendizaxe

Resultados previstos na materia	Resultados de Formación e Aprendizaxe	
Capacidade para comprender os compoñentes e o funcionamento dos sistemas *mecatrónicos	B1 B10 B11	C1
<input type="checkbox"/> Coñecementos sobre as causas e efectos da fricción e o desgaste. <input type="checkbox"/> Comprensión dos sistemas de lubricación. <input type="checkbox"/> Coñecementos sobre os lubricantes máis importantes en diferentes sistemas. <input type="checkbox"/> Destreza no manexo de software de cálculo. <input type="checkbox"/> Capacidade para diferenciar diferentes casos de fricción ou desgaste.		
Capacidade para o uso de técnicas de deseño, desenvolvemento e simulación aplicadas a sistemas *mecatrónicos	B3 B4 B6	C2
Capacidade para especificar e *implementar técnicas de control	B2 B5	C4

Contidos	
Tema	
1. Sintonía de reguladores PID.	1.1. Métodos de sintonía en bucle aberto 1.2. Métodos de sintonía en bucle pechado
2. Control dixital. Programación de controladores PID.	2.1 Algoritmos PID 2.2 Estructuras de controladores PID 2.3 Aspectos prácticos na realización de PID industriais 2.4 Síntese directa de controladores PID discretos 2.4 Síntese baseada en criterios temporais de controladores PID discretos
3. Filtros analóxicos e dixitais. Filtros FIR (Finite Impulse Response) e IIR (Infinite Impulse Response)	3.1 Terminoloxía e Clasificación 3.2 Deseño de filtros en tempo discreto 3.3 Realización de filtros dixitais
4. Control PID con Autómatas Programables.	4.1 Bloques funcionais e linguaxes 4.2 Diagrama de bloques do controlador 4.3 Parámetros de entrada e de saída 4.4 Programación do controlador
5. Simulación de sistemas de control con Matlab/Simulink.	5.1 Aspectos numéricos da simulación de sistemas 5.2 Métodos de simulación
P1. Sintonía dun regulador PID Industrial	Aplicación dos métodos de sintonía a un regulador PID industrial
P2. Implementación dun regulador dixital	Realización dun Controlador PID dixital cun computador
P3. Deseño dun filtro dixital	Implementación dun filtro dixital e análise de resultados
P4. Axuste dun controlador PID implementado nun Autómata Programable	Utilización e axuste dun PID implementado cun PLC Industrial
P5. Simulación dun sistema de control e control en tempo real	Simulación dun sistema de control e utilización como controlador en tempo real cun computador

Planificación

	Horas na aula	Horas fóra da aula	Horas totais
Resolución de problemas	0	16	16
Prácticas de laboratorio	5	10	15
Lección maxistral	16	16	32
Exame de preguntas de desenvolvemento	3	9	12

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

Metodoloxía docente

	Descrición
Resolución de problemas	O profesorado resolverá na aula problemas e exercicios e o alumnado terá que resolver exercicios similares para adquirir as capacidades necesarias
Prácticas de laboratorio	Actividades de aplicación dos coñecementos adquiridos nas clases de teoría a situacións concretas que poidan ser desenvolvidas no laboratorio da materia
Lección maxistral	Exposición por parte do profesor dos contidos da materia

Atención personalizada

Metodoloxías	Descrición
Lección maxistral	Ademais da posibilidade de responder a cuestións concretas que xurdan nas clases presenciais, o profesorado está dispoñible en horas de titorías para orientar aos alumnos na resolución de exercicios ou traballos, así como resolver as dúbidas que poidan xurdir.
Resolución de problemas	Ademais da posibilidade de responder a cuestións concretas que xurdan nas clases presenciais, o profesorado está dispoñible en horas de titorías para orientar aos alumnos na resolución de exercicios ou traballos, así como resolver as dúbidas que poidan xurdir.
Prácticas de laboratorio	Ademais da posibilidade de responder a cuestións concretas que xurdan nas clases presenciais, o profesorado está dispoñible en horas de titorías para orientar aos alumnos na resolución de exercicios ou traballos, así como resolver as dúbidas que poidan xurdir.

Avaliación

Descrición	Cualificación	Resultados de Formación e Aprendizaxe

Prácticas de laboratorio	Realizarase unha Avaliación Continua do traballo de cada alumno nas prácticas. Para iso valorarase cada práctica de 0 a 10 puntos en función do cumprimento dos obxectivos fixados no enunciado da mesma, da preparación previa e da actitude do alumno. Cada práctica poderá ter distinta ponderación no total da nota	20	C1 C2 C4
Exame de preguntas de desenvolvemento	Realizarase un exame final sobre os contidos da materia que incluírá problemas e exercicios.	80	C1 C2 C4

Outros comentarios sobre a Avaliación

No exame final poderase establecer unha puntuación mínima do conxunto de cuestións para superar o mesmo.

Na 2ª convocatoria do mesmo curso o alumno deberá examinarse das partes non superadas na 1ª convocatoria, cos mesmos criterios daquela.

Deberanse superar ambas as partes (exame escrito e prácticas) para aprobar a materia.

Bibliografía. Fontes de información

Bibliografía Básica

C. L. PHILLIPS, H. T. NAGLE,, **Sistemas de control digital. Análisis y diseño**, Gustavo Gili, 1993

J. Gil Nobajas, A. Rubio Díaz-Cordovés, **Fundamentos de Control Automático de Sistemas Continuos y Muestreados**, University of Navarra, 2011

E. MANDADO, J. MARCOS, CELSO FERNANDEZ, J.I. ARMESTO, **Autómatas Programables y Sistemas de Automatización**, 2, Marcombo, 2009

Bibliografía Complementaria

SIEMENS, **Software estándar para S7-300/400 PID Control (Regulación PID)**, SIEMENS, 1996

L. Moreno, S. Garrido, C. Balaguer, **Ingeniería de control. Modelado y control de sistemas dinámicos**, Ariel Ciencia, 2003

Recomendacións

Outros comentarios

En caso de discrepancias, prevalecerá a versión en castelán desta guía.