



## DATOS IDENTIFICATIVOS

### Control Multieixo Sincronizado

|                       |   |              |            |                    |
|-----------------------|---|--------------|------------|--------------------|
| Materia               | Control Multieixo Sincronizado  |              |            |                    |
| Código                | V04M093V01203   |              |            |                    |
| Titulación            | Máster Universitario en Mecatrónica   |              |            |                    |
| Descriidores          | Creditos ECTS<br>3  | Sinale<br>OP | Curso<br>1 | Cuadrimestre<br>2c |
| Lingua de impartición |   |              |            |                    |
| Departamento          |   |              |            |                    |
| Coordinador/a         | Garrido Campos, Julio<br>Santos Esterán, David  |              |            |                    |
| Profesorado           | Garrido Campos, Julio<br>Santos Esterán, David  |              |            |                    |
| Correo-e              | jgarri@uvigo.es<br>dsesteran@gmail.com  |              |            |                    |
| Web                   | <a href="http://webs.uvigo.es/jgarri">http://webs.uvigo.es/jgarri</a>   |              |            |                    |
| Descripción xeral     | Esta asignatura ocúpase da metodoloxía para o control de eixes industriais cando varios eixes han de traballar de forma coordinada. A asignatura ocúpase das distintas formas de movementos coordinados: levas electrónicas, grupos de eixes para interpolación (interpolación lineal, circular, interpolación de eixes FIFO, interpolación mediante interpretación de código ISO-G). Ademais ocúpase de diferentes configuracións físicas: cartesiana, delta, etc. |              |            |                    |

## Competencias

### Código

|     |   |
|-----|---|
| B1  | Capacidad para proyectar, calcular y diseñar productos y sistemas mecatrónicos  |
| B2  | Capacidad para integrar las tecnologías de control, electrónica e informática en el diseño de un componente o de un sistemas mecanico   |
| B5  | Capacidad de análisis y síntesis y de resolver problemas y tomar decisiones con iniciativa, creatividad y razonamiento crítico  |
| B6  | Destreza en la aplicación de herramientas informáticas en el ámbito de la ingeniería  |
| B7  | Capacidad para el manejo de especificaciones, reglamentos y normas de obligado cumplimiento   |
| B10 | Capacidad para comunicarse con personas no expertas en la materia y transmitir conceptos, especificaciones y funcionalidades en el campo de la ingeniería, tanto oralmente como de manera escrita |
| B11 | Trabajo en equipo   |
| C2  | CE2 Capacidad para el uso de técnicas de diseño, desarrollo y simulación aplicadas a sistemas mecatrónicos  |
| C4  | CE4 Capacidad para especificar e implementar técnicas de control  |
| C8  | CE8 Destreza en el manejo de herramientas de software aplicables en el diseño, desarrollo y simulación de los sistemas electrónicos de control de un sistema mecatrónico.                         |

## Resultados de aprendizaxe

### Resultados previstos na materia

### Resultados de Formación e Aprendizaxe

|  |                              |                |
|--|------------------------------|----------------|
| Destreza no manexo e deseño de sistemas complexos de eixos controlados automaticamente                     | B1<br>B2<br>B5<br>B6<br>B7   | C2<br>C4<br>C8 |
| Coñecementos para o deseño e implementación de sistemas complexos de eixos automáticos para a mecatrónica. | B1<br>B2<br>B5<br>B10<br>B11 | C2<br>C4<br>C8 |

Capacidade para monitorizar e manter sistemas complexos de eixos automáticos para a mecatrónica.

B5

C2

C8

## Contidos

### Tema

|  |  |
|--|--|
| 1. Introducción  | 1.1 Tipos de configuracións multiejes.<br>1.2 Problemática da sincronización de movementos.<br>1.3 Sistemas de control multieje sincronizado: Elementos. Buses de campo.<br>1.4 Multieje en PLCOpen.   |
| 2. Deseño e implantación de sincronismos interpolados mestre-escravo.                      | 2.1 Deseño e implantación de levas electrónicas (CAM)<br>2.1.1 Deseño e cálculo de Levas electrónicas.<br>2.1.2 Implementación programada de levas electrónicas mediante bloques PLCOpen en diversas tecnoloxías.<br>2.2 Deseño e implantación de sistemas de corte ao voo.<br>2.2.1 Deseño e cálculo de sistemas de corte ao voo.<br>2.2.2 Implementación de sistemas de corte ao voo mediante bloques PLCOpen en diversas tecnoloxías.   |
| 3 Deseño e implantación de interpolacións de grupos de eixes para control de traxectorias. | 3.1 Grupos de eixes interpolados.<br>3.2 Control de eixes interpolados mediante bloques IEC MC.<br>3.2.1 Interpolación lineal, circular, helicoidal, etc.<br>3.3 Implementación grupos de eixes interpolados en diversas tecnoloxías mediante bloques PLCOpen MC.<br>3.4 Interpolación de eixes mediante código G.<br>3.4.1 Código G.<br>3.4.2 Integración de programas de código G en controladores programables.                         |
| 4 Configuracións e funcionalidades avanzadas de sistemas multieixe.                        | 4.1 Cinemáticas non convencionais. Transformada directa e inversa:<br>Configuración Delta, paralela, eslabones, etc.<br>4.1.1 Introdución á transformada directa e inversa para control multieje.<br>4.1.2 Implementación de Transformada directa e inversa en diversas configuracións e tecnoloxías.<br>Tecnoloxía Omron: SysmacStudio<br>Tecnoloxía Beckhoff: Delta, paralela.<br>4.3 Outras configuracións e funcionalidades avanzadas. |

## Planificación

|                                  | Horas na aula | Horas fóra da aula | Horas totais |
|----------------------------------|---------------|--------------------|--------------|
| Lección maxistral                | 6             | 6                  | 12           |
| Prácticas de laboratorio         | 14            | 26                 | 40           |
| Seminario                        | 2             | 4                  | 6            |
| Aprendizaxe baseado en proxectos | 1             | 12                 | 13           |
| Probas de resposta curta         | 1             | 3                  | 4            |

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

## Metodoloxía docente

|                                  | Descripción   |
|----------------------------------|---|
| Lección maxistral                | Exposición por parte do profesor dos contidos da materia.   |
| Prácticas de laboratorio         | Actividades de aplicación dos coñecementos adquiridos nas clases de teoría a situacións concretas que poidan ser desarrolladas no laboratorio da asignatura.  |
| Seminario                        | Seminarios impartidos polos profesores da asignatura ou por profesores invitados ou profesionais.   |
| Aprendizaxe baseado en proxectos | O alumnado, de forma individual, terá que diseñar e implementar un sistema (o unha parte) planteado polo profesor aplicando os coñecementos e as capacidades adquiridas como resultado das sesións maxistrais, as prácticas de laboratorio e o traballo personal do alumno. |

## Atención personalizada

| Metodoloxías                     | Descripción   |
|----------------------------------|---|
| Prácticas de laboratorio         | O profesor atenderá personalmente ás dúbidas que xurdan durante o desenvolvemento da práctica e o posterior traballo persoal do alumno en relación con ela.               |
| Aprendizaxe baseado en proxectos | O profesor atenderá personalmente ás dúbidas que xurdan durante a proposta e desenvolvemento dos proxectos e o posterior traballo persoal do alumno en relación con eles. |

| <b>Avaliación</b>                |  | <b>Descripción</b>   | <b>Cualificación</b> | <b>Resultados de Formación e Aprendizaxe</b> |                |
|----------------------------------|--|--|----------------------|--|----------------|
| 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. | 30                   | B2<br>B6<br>B10<br>B11                       | C2<br>C8       |
| Seminario                        |  | Asistencia e posibilidade de proba curta. Posibilidade de evaluar en forma de aplicación na realización dun proxecto.  | 10                   | B2<br>B5<br>B6<br>B10                        | C8             |
| Aprendizaxe baseado en proxectos |  | Avaliarase en función do cumprimento dos obxectivos fixados.   | 20                   | B1<br>B2<br>B5<br>B6<br>B7                   | C2<br>C4<br>C8 |
| Probas de resposta curta         |  | Exame final dos contidos da materia.   | 40                   | B1<br>B7                                     | C4             |

#### **Outros comentarios sobre a Avaliación**

Para superar a asignatura, será necesario, de forma ponderada, ter avaliación positiva en todos os criterios de avaliación.

#### **Bibliografía. Fontes de información**

##### **Bibliografía Básica**

##### **Bibliografía Complementaria**

Julio Garrido Campos, **Transparencias da Materia control de eixes sincronizados**,

David Santos Esterán, **Transparencias da Materia control de eixes sincronizados**,

PLCOpen, **Especificación PLCOpen MC**,

#### **Recomendacións**

##### **Materias que continúan o temario**

Introducción ao Control de Eixos/V04M093V01107

#### **Materias que se recomenda ter cursado previamente**

Automatización de Maquinaria/V04M093V01202

Programación Avanzada de Autómatas/V04M093V01109