

**Proyecto/Guía docente de la asignatura**

Asignatura	Fundamentos de Automática		
Materia	Fundamentos de Electrotecnia, de Electrónica y de Automática		
Módulo	Común a la Rama Industrial		
Titulación	Grado en Ingeniería en Electrónica Industrial y Automática		
Plan	452	Código	42372
Periodo de impartición	Segundo cuatrimestre	Tipo/Carácter	OB
Nivel/Ciclo	Grado	Curso	2º
Créditos ECTS	4,5		
Lengua en que se imparte	Español		
Profesor/es responsable/s	Coordinador de la asignatura José Candau pepcan@eii.uva.es		
Datos de contacto (E-mail, teléfono...)	983423355 Tutorías: Consultar la web de la UVa		
Departamento	Ingeniería de Sistemas y Automática (ISA)		

PROFESORES ENCARGADOS DE LA ASIGNATURA CURSO 2019/20

La distribución definitiva de profesores por grupo se publicará en el documento correspondiente al inicio del cuatrimestre.

Otros profesores

F.Javier Perez Turiel	turiel@eis.uva.es
F,Javier García Ruiz	javgar@eii.uva.es
María Jesús de la Fuente Aparicio	mjfuente@eii.uva.es
Margarita Mediavilla Pascual	marga@eii.uva.es

Contacto/tutorías: Consultar la web de la UVa



1. Situación / Sentido de la Asignatura

1.1 Contextualización

Fundamentos de Automática. Asignatura “obligatoria” de 4,5 ECTS. Se imparte en el segundo cuatrimestre del segundo curso (C3). Forma parte del módulo de materias de formación común de la rama industrial, dentro de la materia *Fundamentos de Electrotecnia, de Electrónica y de Automática*

1.2 Relación con otras materias

La asignatura emplea herramientas matemáticas estudiadas previamente en las asignaturas de *Matemáticas* (I, II y III), de primer curso y del primer cuatrimestre de segundo curso.

Asimismo, es recomendable tener conocimientos básicos de otras asignaturas para la comprensión de los modelos empleados en problemas y ejemplos. Entre otras: “Electrotecnia”, “Mecánica para máquinas y mecanismos”, “Ingeniería fluidomecánica” y “Termodinámica técnica y transmisión de calor” todas ellas de formación básica (segundo curso). Se recomienda cursar dichas asignaturas.

1.3 Prerrequisitos

Ninguno especificado.

2. Competencias

2.1 Generales

- CG1.** Capacidad de análisis y síntesis.
- CG2.** Capacidad de organización y planificación del tiempo.
- CG4.** Capacidad de expresión escrita.
- CG5.** Capacidad para aprender y trabajar de forma autónoma
- CG6.** Capacidad de resolución de problemas.
- CG7.** Capacidad de razonamiento crítico/análisis lógico.
- CG9.** Capacidad para trabajar en equipo de forma eficaz.

2.2 Específicas

CE12. Conocimientos sobre los fundamentos de automatismos y métodos de control.

3. Objetivos

Al concluir la asignatura el estudiante debe ser capaz de:

- Definir los conceptos básicos de la automatización y describir los elementos básicos de un sistema de control. Especificar qué tipo de realimentaciones existen o deben existir en el mismo con el fin de que realice la función deseada.
- Extraer modelos de sistemas que estén relacionados con las tecnologías que se han estudiado durante las asignaturas previas.
- Analizar los sistemas de control utilizando las herramientas de análisis temporal y en el dominio de la frecuencia, relacionándolos con su estabilidad.
- Utilizar controladores PID para el control de sistemas y sintonizarlos.



4. Contenidos y/o bloques temáticos

Bloque 1: Modelado de Sistemas.

Carga de trabajo en créditos ECTS:

a. Contextualización y justificación

b. Objetivos de aprendizaje

1. Definir los conceptos básicos de la automatización y describir los elementos básicos de un sistema de control al presentársele un ejemplo del mismo y de especificar qué tipo de realimentaciones existen o deben existir en el mismo con el fin de que realice la función deseada.
2. Extraer modelos de sistemas que estén relacionados con las tecnologías que se han estudiado durante las asignaturas previas de la titulación.

c. Contenidos

TEMA	TÍTULO DEL TEMA	HORAS (T)	HORAS (A)	HORAS (L)
1	Modelado de Sistemas. Introducción a la Automatización y el Control. Lazo Abierto y Lazo cerrado. Acciones básicas de control Modelos de Sistemas. No linealidades. Linealización. Función de Transferencia. Diagramas de Bloques. Interpretación	4	3	8
	Total	4	3	8

Bloque 2: Análisis de Sistemas

Carga de trabajo en créditos ECTS:

a. Contextualización y justificación

b. Objetivos de aprendizaje

Analizar Sistemas utilizando las herramientas del dominio Temporal y del dominio de la Frecuencia, relacionándolos con su Estabilidad.

c. Contenidos

TEMA	TÍTULO DEL TEMA	HORAS (T)	HORAS (A)	HORAS (L)
2	Análisis de Sistemas en el Dominio del Tiempo Respuesta Transitoria y Estacionaria. Sistemas de Primer Orden. Sistemas de Segundo Orden. Sistemas de Orden Superior. Reducción del Orden. Sistemas en Lazo Abierto y Sistemas en Lazo Cerrado. Análisis de Sistemas en Lazo Cerrado. El lugar de las Raíces.	6	4	2
3	Análisis de Sistemas en el Dominio de la Frecuencia Concepto de Respuesta en Frecuencia. Representaciones Gráficas. Estabilidad Relativa.	2	3	2
	Total	8	7	4



Bloque 3: Control de Sistemas

Carga de trabajo en créditos ECTS:

a. Contextualización y justificación

b. Objetivos de aprendizaje

Conocer las acciones básicas de control. Utilizar controladores PID para el control de sistemas y sintonizarlos. Ver la problemática de su materialización. Controladores PID digitales.

c. Contenidos

TEMA	TÍTULO DEL TEMA	HORAS (T)	HORAS (A)	HORAS (L)
4	Definición y Objetivos del Control. Controladores PID Objetivos del control: seguimiento de referencia, rechazo de perturbaciones, eliminación de oscilaciones y robustez. Sintonización de PIDs: reglas prácticas. Limitaciones del control: saturaciones y retrasos. Control discreto: los problemas del muestreo.	3	3	4
Total		3	3	4

d. Métodos docentes

MÉTODOS DOCENTES	OBSERVACIONES
Método expositivo/lección magistral.	
Resolución de ejercicios y problemas.	
Aprendizaje mediante experiencias.	

e. Plan de trabajo

Exposición en las sesiones de teoría de los fundamentos teóricos. Uso de las sesiones de aula para los contenidos de índole más práctica, fundamentalmente desarrollo de problemas. Las sesiones de laboratorio estarán dedicadas al uso de programas de simulación y plantas piloto/maquetas para llevar a la práctica los contenidos desarrollados en las sesiones de teoría y aula.

f. Evaluación

(Ver apartado 7)

g. Bibliografía básica

- Nise, Norman S., Sistemas de control para ingeniería / Norman (traducción: Santiago Garrido y Carlos Balaguer). Mexico, D.F., Compañía Editorial Continental, 2002, 1ª ed. en español, ISBN 9702402549
- Ogata, Katsuhiko, Ingeniería de control moderna (traducción: Sebastián Dormido Canto, Raquel Dormido Canto, Madrid. Pearson : Prentice-Hall, 2010, 5ª ed. ISBN 9788483226605
- Kuo, Benjamin C., Sistemas automáticos de control (traducción: Guillermo Aranda Pérez; rev. técn. Francisco Rodríguez Ramírez), México, Prentice-Hall, 1996, 7ª ed. ISBN 9688807230.
- Aström, K.J., Hägglund, T., Control PID avanzado (trad. y rev. técnica, Sebastián Dormido Bencomo, José Luis Guzmán Sánchez), Madrid: Pearson Prentice Hall, 2009, ISBN 9788483225110



h. Bibliografía complementaria

- Moreno, Luis, Garrido, Santiago, y Balaguer, Carlos, Ingeniería de control: modelado y control de sistemas dinámico. Barcelona, Ariel, 2003, ISBN 8434480557
- Nise, Norman S., Control Systems Engineering. New York, John Wiley & Sons, 2008. ISBN 0471366013
- Aström, K.J., Hägglund, T., PID controllers : theory, design and tuning, North Carolina : Instrument Society of America, 1994, 2nd ed. ISBN 1556175167

i. Recursos necesarios

Software:

Matlab y Simulink

Aplicaciones propias desarrolladas en el Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática. Software *Autopic* y otras basadas en Matlab y Simulink.

Equipos físicos (maquetas) desarrollados en el Departamento:

Motores eléctricos con conexión mediante software *Autopic* a ordenador.

Balancines con conexión mediante *Arduino* a ordenador

j Temporalización (por bloques temáticos)

BLOQUE TEMÁTICO	CARGA ECTS	PERIODO PREVISTO DE DESARROLLO
<i>Modelado de Sistemas</i>	1.5	Semanas 1 a 3
<i>Análisis de Sistemas</i>	2.0	Semanas 4 a 11
<i>Control de de Sistemas</i>	1	Semanas 12 a 15

- Número de sesiones de prácticas de laboratorio: 8
- Duración de cada sesión: 2h

Semanas aproximadas en las que se realizarán las prácticas de laboratorio: 2 -15.

5. Métodos docentes y principios metodológicos

Como ya se ha indicado en los diferentes bloques (apdo. 4)

MÉTODOS DOCENTES	OBSERVACIONES
Método expositivo/lección magistral.	
Resolución de ejercicios y problemas.	
Aprendizaje mediante experiencias.	

Exposición en las sesiones de teoría de los fundamentos teóricos. Uso de las sesiones de aula para los contenidos de índole más práctica, fundamentalmente desarrollo de problemas. Las sesiones de laboratorio estarán dedicadas al uso de programas de simulación y plantas piloto/maquetas para llevar a la práctica los contenidos desarrollados en las sesiones de teoría y aula.

Dos de las sesiones de laboratorio estarán dedicadas al modelado y control de una planta real de laboratorio. Los estudiantes podrán practicar a través de esta actividad el trabajo en equipo, la interrelación y cooperación de la ingeniería electrónica con otras disciplinas como las matemáticas, la física, para hacer modelos, la mecánica, la electricidad (motores, bombas, etc), la informática para programar etc. Simultáneamente, los estudiantes podrán desarrollar su espíritu crítico para decidir que controlador de todos los diseñados es el mejor de todos y cuál utilizarían en una planta real y por qué. Por tanto en estas prácticas se evaluará la capacidad de trabajo en equipo, la capacidad de adquirir conocimientos de otras disciplinas y la aptitud para generar a partir de ellos ideas críticas.

**6. Tabla de dedicación del estudiante a la asignatura**

ACTIVIDADES PRESENCIALES	HORAS	ACTIVIDADES NO PRESENCIALES	HORAS
Clases teórico-prácticas (T/M)	15	Estudio y trabajo autónomo individual	45
Clases prácticas de aula (A)	13	Estudio y trabajo autónomo grupal	22,5
Laboratorios (L)	16		
Seminarios (S)	1		
Total presencial	45	Total no presencial	67,5

7. Sistema y características de la evaluación**Convocatoria Ordinaria**

INSTRUMENTO/PROCEDIMIENTO	PESO EN LA NOTA FINAL	OBSERVACIONES
<i>Prueba al final del cuatrimestre</i>	7.0 puntos	Mínimo 3 puntos para sumar.
<i>Prácticas hechas a lo largo de cuatrimestre</i>	3.0 puntos	
CALIFICACIÓN FINAL	SUMA DE LAS NOTAS	

Convocatoria Extraordinaria

INSTRUMENTO/PROCEDIMIENTO	PESO EN LA NOTA FINAL	OBSERVACIONES
<i>Prueba al final del cuatrimestre</i>	7.0 puntos	Mínimo 3 puntos para sumar.
<i>Prácticas hechas a lo largo de cuatrimestre (la misma de la convocatoria ordinaria)</i>	3.0 puntos	No se realiza recuperación de la nota de prácticas
CALIFICACIÓN FINAL	SUMA DE LAS NOTAS	

CRITERIOS DE CALIFICACIÓN

- Convocatoria ordinaria:**
 La nota final de la asignatura es la suma de la nota de la *prueba final del cuatrimestre* y la nota obtenida en las *prácticas hechas a lo largo del cuatrimestre*. Es imprescindible haber alcanzado el mínimo en la *prueba final* para poder aprobar la asignatura.

 Caso de no alcanzar el mínimo en la prueba final del cuatrimestre, la calificación numérica del alumno (suspense) será la correspondiente a dicha parte.
- Convocatoria extraordinaria:**
 La nota final en esta convocatoria de la asignatura es la suma de la nota de la *prueba final del cuatrimestre* y la nota de prácticas (*Prácticas hechas a lo largo de cuatrimestre* obtenida en la convocatoria ordinaria). Es imprescindible haber alcanzado el mínimo en la *prueba final* para poder aprobar la asignatura.

 Caso de no alcanzar el mínimo en la prueba final del cuatrimestre, la calificación numérica del alumno (suspense) será la correspondiente a dicha parte.

 No se conserva ninguna nota para el curso siguiente.



8. Consideraciones finales

Recomendable tener conocimientos de ecuaciones diferenciales, transformada de Laplace y álgebra matricial, así como conocimientos básicos de física, mecánica, electricidad.

En el Campus Virtual de la asignatura se dispondrá de:

- Presentación de la asignatura
- Programa de la asignatura
- Planificación de la asignatura
- Material didáctico

Con anterioridad a cada práctica de laboratorio, se subirán los guiones de las mismas.

