

## 28817 - Fundamentos de automática

### Información del Plan Docente

<b>Año académico</b>	2016/17
<b>Centro académico</b>	175 - Escuela Universitaria Politécnica de La Almunia
<b>Titulación</b>	424 - Graduado en Ingeniería Mecatrónica
<b>Créditos</b>	6.0
<b>Curso</b>	2
<b>Periodo de impartición</b>	Segundo Semestre
<b>Clase de asignatura</b>	Obligatoria
<b>Módulo</b>	---

### 1. Información Básica

#### 1.1. Recomendaciones para cursar esta asignatura

Para el adecuado desarrollo de la asignatura Fundamentos de Automática, es necesario que el alumnado haya superado con anterioridad, las 3 asignaturas previas de Matemáticas, la asignatura de *Ingeniería Mecánica*, la de *Ingeniería Eléctrica* y se recomienda haber realizado las asignaturas de *Fundamentos de Física I*, *Fundamentos de Física II* e *Informática*.

#### 1.2. Actividades y fechas clave de la asignatura

Las actividades de la asignatura y su organización temporal, dependen de la organización docente propuesta por la Escuela Politécnica de la Almunia y se pueden consultar en el apartado Actividades y recursos.

Las fechas de exámenes de convocatoria se publicarán en la página web del centro [www.eupla.unizar.es](http://www.eupla.unizar.es)

### 2. Inicio

#### 2.1. Resultados de aprendizaje que definen la asignatura

El estudiante, para superar esta asignatura, deberá demostrar los siguientes resultados...

1. Comprender conceptos relacionados con la automatización y el control industrial.
2. Dominar herramientas de modelado, análisis y diseño de sistemas de control y automatización.

#### 2.2. Introducción

Breve presentación de la asignatura

Fundamentos de Automática es una asignatura de seis créditos ECTS de carácter obligatorio que se imparte en el segundo cuatrimestre del segundo curso de la carrera y forma parte de la materia de Control Automático. Esta asignatura desarrolla los conceptos básicos de la teoría de sistemas y de control, abordando los conceptos de modelado de sistemas, representación de sistemas, dinámica de sistemas y análisis y diseño de sistemas realimentados.

En cada tema se muestran los conceptos teóricos que se complementan con la realización de ejercicios y prácticas de simulación. De esta forma, los alumnos trabajan tanto en clase como de forma autónoma, con el fin principal de dotarles de un papel activo en su proceso de aprendizaje, teniendo como punto central y fundamental de referencia a la hora de evaluarlos, la importancia de la reflexión, análisis e interpretación de los resultados obtenidos haciéndonos partícipes del

## 28817 - Fundamentos de automática

espíritu de Bolonia.

### 3.Contexto y competencias

#### 3.1.Objetivos

La asignatura y sus resultados previstos responden a los siguientes planteamientos y objetivos:

Fundamentos de Automática es la primera asignatura del plan de estudios en la que se abordan los fundamentos de las técnicas de control. Por tanto permite adquirir, comprender y aplicar los fundamentos científicos y tecnológicos de la automática básica, modelado, simulación y control de sistemas.

Esta asignatura está dentro de la materia "Control" y requiere de otras competencias adquiridas en materias de primer curso y de segundo curso en su primer cuatrimestre, concretamente se apoya en fundamentos de variable compleja, transformada de Laplace, sistemas de ecuaciones diferenciales, álgebra, matrices, física y mecánica.

Esta asignatura es la primera introducción en el campo de la regulación y control, el alumno encontrará otras asignaturas sobre esta materia que ampliarán los conocimientos adquiridos, abordando temas como el control de sistemas discretos, la robótica y otras técnicas de control avanzadas.

#### 3.2.Contexto y sentido de la asignatura en la titulación

La asignatura de Fundamentos de Automática, forma parte del Grado en Ingeniería de Mecatrónica que imparte la EUPLA, enmarcándose dentro del grupo de asignaturas que conforman el módulo denominado "Control". Se trata de una asignatura de segundo curso ubicada en el cuarto semestre y de carácter obligatorio, con una carga lectiva de 6 créditos ECTS.

Dicha asignatura tiene una especial relevancia en la adquisición de las competencias de la titulación, además de aportar una formación adicional útil en el desempeño de las funciones del Ingeniero de Mecatrónica relacionadas con el campo del control industrial.

Se entiende que lo ideal sería que para cursarla se tuvieran sólidos conocimientos de matemáticas, física, mecánica y teoría de circuitos. Por otro lado, sobre esta disciplina se apoyan varias asignaturas, como "Regulación y control automático", "Automatización e informática industrial", "Robótica", "Automatización avanzada e ingeniería de control". Asignaturas esenciales en el Grado de Ingeniería Mecatrónica.

#### 3.3.Competencias

Al superar la asignatura, el estudiante será más competente para...

Competencias generales

1. Conocimientos 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.
2. Capacidad de resolver problemas con iniciativa, toma de decisiones, creatividad, razonamiento crítico y de comunicar y transmitir conocimientos, habilidades y destrezas en el campo de la Ingeniería Industrial y en particular en el ámbito de la electrónica industrial.
3. Capacidad para el manejo de especificaciones, reglamentos y normas de obligado cumplimiento.
4. Interpretar datos experimentales, contrastarlos con los teóricos y extraer conclusiones.
5. Capacidad para la abstracción y el razonamiento lógico.
6. Capacidad para aprender de forma continuada, autodirigida y autónoma.
7. Capacidad para evaluar alternativas.

## 28817 - Fundamentos de automática

8. Capacidad para adaptarse a la rápida evolución de las tecnologías.
9. Capacidad para liderar un equipo así como de ser un miembro comprometido del mismo.
10. Capacidad para localizar información técnica, así como su comprensión y valoración.
11. Actitud positiva frente a las innovaciones tecnológicas.
12. Capacidad para redactar documentación técnica y para presentarla con ayuda de herramientas informáticas adecuadas.
13. Capacidad para comunicar sus razonamientos y diseños de modo claro a públicos especializados y no especializados.
14. Capacidad para comprender el funcionamiento y desarrollar el mantenimiento de equipos e instalaciones mecánicas, eléctricas y electrónicas.
15. Capacidad para analizar y aplicar modelos simplificados a los equipos y aplicaciones tecnológicas que permitan hacer previsiones sobre su comportamiento.
16. Capacidad para configurar, simular, construir y comprobar prototipos de sistemas electrónicos y mecánicos.
17. Capacidad para la interpretación correcta de planos y documentación técnica.

### Competencias específicas

1. Conocimientos sobre los fundamentos de automatismos y métodos de control.
2. Conocimiento y capacidad para el modelado y simulación de sistemas electrónicos.
3. Conocimiento aplicado de informática industrial y comunicaciones.
4. Capacidad para diseñar sistemas de control y automatización industrial.
5. Conocimiento de sistemas de regulación automática y técnicas de control y su aplicación a la automatización industrial.

### 3.4.Importancia de los resultados de aprendizaje

Esta asignatura tiene un marcado carácter ingenieril, es decir, ofrece una formación con contenidos de aplicación y desarrollo inmediato en el mercado laboral y profesional. A través de la consecución de los pertinentes resultados de aprendizaje se obtiene la capacidad necesaria para el entendimiento del funcionamiento de los sistemas de control, los cuales serán absolutamente imprescindibles para el diseño y puesta en marcha de cualquier aplicación, planta, proceso, etc. incluidas dentro del ámbito de la Ingeniería de la Mecatrónica.

Además, la asignatura sienta las bases necesarias para el desarrollo de futuras asignaturas incluidas en los cursos superiores.

### 4.Evaluación

El estudiante deberá demostrar que ha alcanzado los resultados de aprendizaje previstos mediante las siguientes actividades de evaluación

- Trabajos prácticos (30%). Estos trabajos incluyen prácticas de laboratorio y resolución de problemas. En alguna de las prácticas de laboratorio se solicitará al alumnado que realice un estudio previo, que se deberá entregar antes de comenzar las tareas de laboratorio. La calidad del análisis que el alumnado realice de los resultados obtenidos en el laboratorio, se valorará mediante una memoria final de cada una de las prácticas. Para superar la asignatura el alumnado deberá obtener una nota final de prácticas de laboratorio igual o superior a 5.
- Pruebas escritas teórico-prácticas (70%) en las que se plantearán cuestiones y/o problemas del ámbito de la ingeniería de complejidad similar a la utilizada durante el curso. Se valorará la calidad y claridad de la estrategia de resolución, los conceptos usados para resolver los problemas, ausencia de errores en el desarrollo y en las soluciones, y el uso correcto de la terminología y notación. En cada una de las pruebas escritas teórico-prácticas que se realicen, el alumnado deberá obtener una nota igual o superior a 5 para superar la asignatura.

El estudiante podrá escoger entre una evaluación continua, realizada en forma de dos pruebas escritas y la entrega de los guiones de prácticas a lo largo del cuatrimestre, o una prueba global realizada al finalizar el cuatrimestre y la entrega de los guiones de prácticas.

El alumno que haya superado una parte de la evaluación continua, podrá presentarse al examen de evaluación global sólo con la parte de la evaluación continua no superada.

## **5.Actividades y recursos**

### **5.1.Presentación metodológica general**

El proceso de aprendizaje que se ha diseñado para esta asignatura se basa en lo siguiente:

En una fuerte interacción profesor/alumno. Esta interacción se materializa por medio de un reparto de trabajo y responsabilidades entre alumnado y profesorado. No obstante, se tendrá que tener en cuenta que en cierta medida el alumnado podrá marcar su ritmo de aprendizaje en función de sus necesidades y disponibilidad, siguiendo las directrices marcadas por el profesor.

La presente asignatura de fundamentos de automática se concibe como un conjunto único de contenidos, pero trabajados bajo tres formas fundamentales y complementarias como lo son: los conceptos teóricos de cada unidad didáctica, la resolución de problemas o cuestiones y las prácticas, apoyadas a su vez por otra serie de actividades.

La organización de la docencia se realizará siguiendo las pautas siguientes:

— **Clases teóricas** : Actividades teóricas impartidas de forma fundamentalmente expositiva por parte del profesor, de tal manera que se exponga los soportes teóricos de la asignatura, resaltando lo fundamental, estructurándolos en temas y/o apartados y relacionándolos entre sí.

— **Clases prácticas** : El profesor resuelve problemas o casos prácticos con fines ilustrativos. Este tipo de docencia complementa la teoría expuesta en las clases magistrales con aspectos prácticos.

— **Prácticas** : El grupo total de las clases teóricas o de las clases prácticas se puede o no dividir en grupos más reducidos, según convenga. Se emplearán para analizar casos, resolver supuestos, resolver problemas, etc. A diferencia de lo que sucede con las clases prácticas, el profesor no es protagonista, limitándose a escuchar, atender, orientar, aclarar, valorar, evaluar. Se busca fomentar la participación del alumno, así como tratar de facilitar la evaluación continua del alumnado y conocer el rendimiento del aprendizaje.

— **Tutorías individuales** : Son las realizadas a través de la atención personalizada, de forma individual, del profesor en el departamento. Tienen como objetivo ayudar a resolver las dudas que encuentran los alumnos, especialmente de aquellos que por diversos motivos no pueden asistir a las tutorías grupales o necesitan una atención puntual más personalizada. Dichas tutorías podrán ser presenciales o virtuales, fomentando el uso de las últimas tecnologías disponibles.

### **5.2.Actividades de aprendizaje**

El programa que se ofrece al estudiante para ayudarle a lograr los resultados previstos comprende las siguientes actividades...

Implica la participación activa del alumnado, de tal manera que para la consecución de los resultados de aprendizaje se desarrollarán, sin ánimo de redundar en lo anteriormente expuesto, las actividades siguientes:

— **Actividades genéricas presenciales** :

— **Clases teóricas** : Se explicarán los conceptos teóricos de la asignatura y se desarrollarán ejemplos prácticos ilustrativos como apoyo a la teoría cuando se crea necesario.

## 28817 - Fundamentos de automática

• **Clases prácticas** : Se realizarán problemas y casos prácticos como complemento a los conceptos teóricos estudiados.

• **Actividades genéricas no presenciales** :

• Estudio y asimilación de la teoría expuesta en las clases magistrales.

• Comprensión y asimilación de problemas y casos prácticos resueltos en las clases prácticas.

• Preparación de seminarios, resolución de problemas propuestos, etc.

• Preparación de las prácticas en grupo, elaboración de los guiones e informes correspondientes.

• Preparación de las pruebas escritas de evaluación continua y exámenes finales.

• **Actividades de refuerzo** : De marcado carácter no presencial, a través de un portal virtual de enseñanza (Moodle) se dirigirán diversas actividades que refuercen los contenidos básicos de la asignatura. Estas actividades podrán ser personalizadas o no, controlándose su realización a través del mismo.

La asignatura consta de 6 créditos ECTS, lo cual representa 150 horas de trabajo del alumno/a en la asignatura durante el semestre, es decir, 10 horas semanales durante 15 semanas lectivas.

Un resumen de la distribución temporal orientativa de una semana lectiva puede verse en la tabla siguiente. Estos valores se obtienen de la ficha de la asignatura de la Memoria de Verificación del título de grado, teniendo en cuenta que el grado de experimentalidad considerado para dicha asignatura es bajo.

Actividad	Horas semana lectiva
Clases magistrales	3
Prácticas	1
Otras actividades	6

No obstante la tabla anterior podrá quedar más detallada, teniendo en cuenta la distribución global siguiente:

- 44 horas de clase magistral, con un 40 % de exposición teórica y un 60 % de resolución de problemas tipo.
- 12 horas de prácticas y trabajos tutelados, en sesiones de 2 horas en semanas alternas.
- 4 horas de pruebas de evaluación escrita, a razón de dos horas por prueba.
- 40 Horas de trabajo en grupo, repartidas a lo largo de las 15 semanas de duración del semestre.
- 50 horas de estudio personal, repartidas a lo largo de las 15 semanas de duración del semestre.

### 5.3.Programa

## 28817 - Fundamentos de automática

Contenidos teóricos.

<p>1 Introducción a los sistemas de control</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>-Introducción histórica de la automática</li> <li>-Sistemas en lazo abierto</li> <li>-Sistemas en lazo cerrado</li> <li>-Sistemas de control modernos</li> <li>-Ejemplos de diseño</li> </ul>
<p>2 Modelado matemático de sistemas</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>-Solución a los problemas de modelado</li> <li>-Modelado con ecuaciones diferenciales</li> <li>-Linealización de sistemas</li> <li>-Modelado con transformada de Laplace</li> <li>-Función de transferencia de un sistema lineal</li> <li>-Modelos de diagramas de bloques</li> <li>-Modelos de grafo de flujo</li> <li>-Ejemplos de diseño</li> <li>-Simulación de sistemas usando Matlab/Octave</li> </ul>
<p>3 Modelos en variables de estado</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- La variable de estado en un sistema dinámico</li> <li>- La ecuación diferencial de estado</li> <li>- La función de transferencia de la ecuación de estado</li> </ul>
<p>4 Características de los sistemas de control con realimentación</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>-Sistemas de control en lazo abierto y lazo</li> </ul>

## 28817 - Fundamentos de automática

	<p>cerrado</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>-Sensibilidad de los sistemas a la variación de parámetros</li> <li>-Respuesta transitoria de los sistemas de control</li> <li>-Señales de perturbación en los sistemas de control realimentados</li> <li>-Concepto de error en régimen permanente</li> </ul>
<p>5 El comportamiento de los sistemas de control realimentados</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>-Régimen permanente y transitorio</li> <li>-Señales de control y prueba</li> <li>-Comportamiento de los sistemas de primer orden</li> <li>-Comportamiento de los sistemas de segundo orden</li> <li>-Comportamiento de los sistemas de segundo orden con polo o cero.</li> <li>-Selección de parámetros</li> <li>-Polos dominantes</li> <li>-Error en régimen permanente de los sistemas realimentados</li> <li>-Respuesta en régimen permanente de los sistemas realimentados</li> <li>-Comportamiento de los sistemas con Matlab/Octave</li> </ul>
<p>6 La estabilidad de los sistemas lineales realimentados</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>-Concepto de estabilidad de un sistema</li> <li>-El criterio de estabilidad de Routh-Hurwitz</li> </ul>

## 28817 - Fundamentos de automática

	-Estabilidad relativa de los sistemas realimentados  -Medida de la estabilidad en Matlab/Octave
7 El método del lugar de las raíces	-El método del lugar de las raíces  -Controladores PID  -Diseño de controladores PID
8 Respuesta en frecuencia	-Análisis de respuesta en frecuencia de un sistema realimentado  -Diagrama de Bode, análisis y diseño  -Estabilidad en los diagramas de Bode, margen de fase y ganancia

### Prácticas propuestas

1. Introducción a Octave/Matlab y modelos matemáticos
2. Sistemas en lazo abierto y cerrado
3. Estabilidad de los sistemas realimentados
4. Controladores PID y método de las raíces
5. Identificación de sistemas

### Materiales recomendados

Material	Soporte
Apuntes de teoría del temario  Transparencias temario tradicionales  Problemas temario	Papel/repositorio
Apuntes de teoría del temario  Presentaciones temario  Problemas temario  Enlaces de interés	Digital/Moodle  Correo electrónico





## 28817 - Fundamentos de automática

Práctica 2			1	1	1	1										4
Práctica 3							1		1							2
Práctica 4										1	1					2
Práctica 5												1	1			2
Prueba 1								2								2
Prueba 2														2		2
Trabajo en grupo	3	3	3	3	3	3	3	3	0	3	3	3	3	3	1	40
Estudio personal	3	3	3	3	3	3	3	3	6	3	3	3	3	3	5	50
<b>Total</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>150</b>

Las fechas de los exámenes finales serán las publicadas de forma oficial en <http://www.eupla.es/secretaria/academica/examenes.html>.

Las pruebas de evaluación escrita estarán relacionadas con los temas siguientes:

- **Prueba 1** : Tema 1, 2, 3 y 4.
- **Prueba 2** : Tema 5, 6, 7 y 8.

Al final de cada tema se propondrán una serie de ejercicios de refuerzo que ayudarán a guiar el estudio personal del alumno.

### 5.5. Bibliografía y recursos recomendados

- Dorf, Richard C.. Modern control systems / Richard C. Dorf, Robert H. Bishop. - 11th ed. Upper Saddle River (New Jersey) : Pearson Prentice Hall, cop. 2008
- Kuo, Benjamin C.. Sistemas de control automático / Benjamin C. Kuo ; traducción, Guillermo Aranda Pérez ; revisor

## 28817 - Fundamentos de automática

técnico, Francisco Rodríguez Ramírez . - 1ª ed. en español México [etc.] : Prentice Hall Hispanoamericana, cop. 1996

- Ogata, Katsuhiko. Modern control engineering / Katsuhiko Ogata . - 3rd ed., international ed. Upper Saddle River, NJ : Prentice-Hall International, cop. 1997
- Raven, Francis H.. Automatic control engineering / Francis H. Raven . - 3rd ed. Tokyo : McGraw-Hill Kogalusha, cop. 1978
- Salgado, Mario E.. Análisis de sistemas lineales / Mario E. Salgado, Juan I. Yuz, Ricardo A. Rojas. 1ªedicion Madrid: Pearson Prentice Hall, D.L. 2005
- Skogestad, Sigurd. Multivariable feedback control :analysis and design / Sigurd Skogestad, Ian Postlethwaite. - 2 edc. Chichester: John Wiley & sons, cop. 2005e
- Truxal, J.G.. Automatic feedback control system synthesis/ J.G. Truxal. - 1 edic. MCGRAW-HILL ELECTRICAL AND ELECTRONIC ENGINEERING SERIES. -- NEW YORK;MCGRAW-HILL BOOK COMPANY;1955