

<b>Facultad de Ingeniería - Universidad Nacional de Cuyo</b>			
<b>P1- PROGRAMA DE ASIGNATURA</b>			
<b>Asignatura:</b>	<b>Automática y Máquinas Eléctricas</b>		
<b>Profesor Titular:</b>	<b>Ing. Gabriel Luis Julián</b>		
<b>Carrera:</b>	<b>Ingeniería en Mecatrónica</b>		
<b>Año: 2013</b>	<b>Semestre: 8°</b>	<b>Horas Semestre: 60</b>	<b>Horas Semana: 4</b>

### **OBJETIVOS**

**Automática y Máquinas Eléctricas** es una asignatura multidisciplinaria que tiene por objeto el estudio de la teoría y práctica del control automático y su aplicación específica a los accionamientos electromecánicos, incluyendo modelado, análisis y diseño fundamentalmente desde el enfoque del espacio de estado para sistemas dinámicos físicos, en el dominio del tiempo.

Para ello, como **objetivos** específicos se busca que los alumnos alcancen los siguientes logros:

- Introducirse en el control de los sistemas dinámicos lineales, de tiempo continuo y tiempo discreto, utilizando la representación por variables de estado.
- Analizar y simular el comportamiento de cadenas de conversión de energía eléctrica-mecánica y sus lazos de regulación.

### **CONTENIDOS**

#### **UNIDAD 1: INTRODUCCIÓN: CONVERSIÓN DE ENERGÍA ELÉCTRICA-MECÁNICA Y CONTROL AUTOMÁTICO**

**Objetivo:** Presentar el panorama general de aplicaciones, tecnologías y principios básicos involucrados en el control automático de accionamientos electromecánicos.

- A. **Introducción** y Motivación. Control automático electrónico de Máquinas eléctricas: concepto y esquema general, componentes. **Aplicaciones** mecatrónicas: control de movimientos y eficiencia energética (robótica y máquinas-herramienta, manipulación y movimiento de materiales, transporte y vehículos eléctricos, generación de energía, bombas y ventiladores, fabricación industrial, productos de consumo masivo, etc.).
- B. **Fundamentos** y revisión de conceptos básicos: **Accionamientos eléctricos** (tipos de cargas mecánicas; máquinas eléctricas y convertidores electrónicos de potencia: tipos, principios, dispositivos). **Control Automático** (tipos: lazo abierto o cerrado, analógico o digital; objetivos de control y especificación de requisitos: estabilidad, desempeño: seguimiento de comandos, rechazo de perturbaciones, robustez; acciones básicas PID). **Control de Accionamientos eléctricos CC/CA** (velocidad, torque).
- C. Proceso de **Conversión de Energía:** eléctrica-eléctrica (convertidores electrónicos) y eléctrica-mecánica (máquinas eléctricas). Circuitos magnéticos y eléctricos acoplados, aplicaciones y modelado. Cargas mecánicas.

#### **UNIDAD 2: MODELADO Y ANÁLISIS EN EL ESPACIO DE ESTADO DE SISTEMAS DINÁMICOS ELÉCTRICOS Y MECÁNICOS**

**Objetivo:** Plantear modelos dinámicos lineales de distintos sistemas físicos eléctricos y mecánicos, y analizar su comportamiento y propiedades, desde el enfoque del espacio de estado.

- A. **Sistemas dinámicos** físicos: concepto de estado interno, orden del sistema; entradas y salidas: sistemas SISO vs. MIMO o multivariables (MV). Modelado y representación mediante **Variables de Estado:** ecuación de estado; diagramas de bloques de estado. Espacio de estado, trayectorias. Sistemas Lineales vs. No Lineales, Linealización en

Puntos de Operación.

- B. **Modelos lineales invariantes (LTI)**: propiedades. Solución de la ecuación de estado. Autovalores, polos y ceros. Función de transferencia a partir del modelo de estado. Modelos para sistemas interconectados en serie, paralelo o realimentados. Modelos de 1°, 2°, 3° orden, orden superior: ejemplos y **aplicaciones** a subsistemas eléctricos y mecánicos en accionamientos.
- C. Sistemas LTI, modelos en Tiempo Continuo vs. Tiempo Discreto. Efectos de retardos. **Discretización** de sistemas continuos. Sistemas de datos muestreados. Efectos del cambio del período de muestreo.
- D. **Respuesta Dinámica** natural y forzada, resonancia. Simulación numérica. Análisis en el espacio de estado. **Estabilidad** de sistemas desde el enfoque del espacio de estado. Conceptos, Criterios.
- E. Selección y cambio o transformación de estado (cambio de base), realizaciones, propiedades. **Formas canónicas**: diagonal, controlable, observable.
- F. **Controlabilidad** y **Observabilidad**. Conceptos, criterios: Gilbert, Kalman. Subsistemas Controlable y Observable.

### **UNIDAD 3: CONTROL EN EL ESPACIO DE ESTADO DE SISTEMAS DINÁMICOS ELÉCTRICOS Y MECÁNICOS**

**Objetivo:** Especificar, analizar y diseñar controladores lineales realimentados para sistemas eléctricos y mecánicos, desde el enfoque del espacio de estado.

- A. **Objetivos de Control y Especificaciones** de desempeño: estabilidad, seguimiento de consignas, rechazo de perturbaciones, robustez. Acciones básicas de control. Control en el Espacio de Estado.
- B. **Realimentación de Estado**. Conceptos básicos. Ubicación o asignación de polos de lazo cerrado. Selección de polos: criterios y esfuerzo de control asociado.
- C. Estimación y **Observadores** de Estado (completo vs. orden reducido). Conceptos. Diseño.
- D. **Diseño** de sistemas de control en el espacio de Estado. **Control óptimo cuadrático**. Control **digital**: conceptos de diseño continuo y emulación discreta vs. diseño digital directo. Implementación y simulación.
- E. **Aplicaciones** al control y regulación de subsistemas eléctricos y mecánicos en accionamientos.

### **UNIDAD 4: CONTROL DE ACCIONAMIENTOS DE CORRIENTE CONTINUA (CC)**

**Objetivo:** Estudiar los componentes, la dinámica y esquemas de control utilizados en accionamientos electromecánicos de CC, para distintas aplicaciones.

- A. **Máquinas** de corriente continua (con escobillas): excitación separada o con imanes permanentes (IP) vs. excitación serie o paralelo; principio de operación (conmutador mecánico). **Modelado** en régimen permanente estacionario y modelado dinámico en el espacio de estado, medición/estimación de parámetros.
- B. **Accionamientos de CC** de velocidad variable con rectificador controlado (CA/CC) o troceador (CC/CC), técnicas de conmutación por fase/PWM. Operación en 1, 2 vs. 4 cuadrantes (motorización / regeneración o frenado eléctrico). Modelo “macroscópico” o promediado para control.
- C. **Control a lazo abierto**: por tensión de armadura y/o excitación, concepto. Modos de operación (torque constante, potencia constante/debilitamiento de flujo). Respuesta dinámica a lazo abierto, simulación.
- D. **Control a lazo cerrado**: control de movimiento (velocidad/posición), análisis y diseño; control de corriente/torque. Simulación dinámica. Observadores de estado. Realimentación de estado. Estrategias de Control. Control de movimientos: control en

cascada vs. enfoque de estado. Evaluación de desempeño.

E. **Aplicaciones:** Ciclos de trabajo. Dimensionamiento y consideraciones de diseño.

**UNIDAD 5: CONTROL DE ACCIONAMIENTOS DE CORRIENTE ALTERNA (CA)**

**Objetivo:** Estudiar los componentes, la dinámica y esquemas de control utilizados en accionamientos electromecánicos de CA, tanto sincrónicos como de inducción, para distintas aplicaciones.

- A. **Máquinas** de corriente alterna (trifásicas): **asíncronas** o de inducción vs. **síncronas** (IP/excitación separada), principios de operación (campo magnético rotante). **Modelado** en régimen permanente estacionario y modelado dinámico en el espacio de estado, medición/estimación de parámetros.
- B. **Accionamientos de CA** de frecuencia/velocidad variable con inversor (CC/CA) con fuente de tensión constante, técnicas de conmutación PWM. Operación en 1, 2 vs 4 cuadrantes (motorización / regeneración o frenado eléctrico). Modelo “macroscópico” o promediado para control.
- C. **Simulación a lazo abierto.** Control de velocidad por frecuencia y tensión variable, principio. Control de Movimiento (velocidad/posición), análisis y diseño.
- D. Estrategias de **Control escalar:** V/Hz, resbalamiento constante, flujo constante. Simulación dinámica (lazo abierto vs. lazo cerrado de velocidad). Evaluación de desempeño.
- E. **Control Vectorial** con orientación de flujo, principios y comparación con CC. Método directo vs. indirecto. Control de corriente/torque, fuente de corriente. Estimación de flujo y resistencia rotórica (máquina de inducción). Modos de operación (torque constante, potencia constante/debilitamiento de flujo). Observadores de estado, prescindencia del sensor de velocidad. Control directo de Torque (DTC), principios, estrategias, comparación.
- F. **Aplicaciones:** Ciclos de trabajo. Dimensionamiento y consideraciones de diseño.

**METODOLOGÍA DE ENSEÑANZA**

**Clases presenciales** teórico-prácticas (4h/semana) con la siguiente modalidad:

- Presentación y desarrollo de conceptos y teoría con uso de recursos informáticos, explicaciones en pizarrón y material bibliográfico según convenga.
- Planteo de ejemplos y aplicación en accionamientos electromecánicos y subsistemas. Resolución de ejercicios simples con participación activa de los alumnos.
- Prácticas guiadas de modelado y simulación numérica (Matlab/Simulink) de sistemas eléctricos y mecánicos, simples y acoplados. Análisis de su comportamiento dinámico natural y controlado.
- Prácticas de laboratorio, en función del equipamiento didáctico disponible.

**Atención de Consultas** (1h/semana): para aclarar dudas y reforzar temas de la asignatura.

**Tarea independiente** de los alumnos fuera de clase:

- Estudio y ejercitación práctica, lectura de bibliografía y manuales actualizados.
- Proyecto Global Integrador: modelado, simulación y diseño de un control de accionamiento CC ó CA. Demostración mediante simulación y presentación de Informe técnico.

**Material de apoyo y recursos didácticos:** proyector multimedia con pantalla, aula de prácticas con software de aplicación para simulación, laboratorios.

Actividad	Carga horaria por semestre
Teoría y resolución de ejercicios simples	35

Formación práctica	
Formación Experimental – Laboratorio	10
Formación Experimental - Trabajo de campo	0
Resolución de problemas de ingeniería	15
Proyecto y diseño	0
<b>Total</b>	<b>60</b>

### **BIBLIOGRAFÍA**

#### **Bibliografía básica**

Autor	Título	Editorial	Año	Ejemplares en biblioteca
Ogata, K.	Ingeniería de Control Moderna, 5° Ed. (ó 3° Ed.)	Prentice-Hall	2010 (ó 1997)	2
Ponce Cruz, P. y Sampé López, J	Máquinas Eléctricas y Técnicas Modernas de Control	Alfaomega	2008	2

#### **Bibliografía complementaria**

Autor	Título	Editorial	Año	Ejemplares en biblioteca
Domínguez, S. et al.	Control en el Espacio de Estado, 2° Ed.	Prentice-Hall	2006	-
Franklin, G. et al.	Feedback Control of Dynamic Systems, 6° Ed.	Prentice-Hall	2010	-
Krishnan, R.	Electric Motor Drives	Prentice-Hall	2001	-
Siemens, ABB, SEW, Schneider Electric, etc.	Manuales y catálogos técnicos de Máquinas Eléctricas y Accionamientos			
Varios	Artículos técnicos seleccionados de publicaciones especializadas.	IEEE, etc.		

### **EVALUACIONES Y CONDICIONES DE APROBACIÓN**

La aprobación de la asignatura se obtiene por **promoción directa**, para los alumnos que cumplan los siguientes requisitos:

1. Asistencia participativa a clases teórico-prácticas (75% mínimo obligatorio).
2. Aprobación de 2 evaluaciones parciales escritas teórico-prácticas (calificación mínima 70%). Cada evaluación parcial contará con una instancia de recuperación posible, a coordinar.
3. Aprobación del Informe de Proyecto Global Integrador al fin del cursado, con demostración mediante simulación (calificación mínima 70%).

La **regularización** de la asignatura y opción a rendir un examen final, para aquellos alumnos que no alcanzaron los requisitos para promoción directa, se obtiene con los siguientes requisitos mínimos:

1. Asistencia participativa a clases teórico-prácticas (75% mínimo obligatorio).
2. Aprobación de 2 evaluaciones parciales escritas teórico-prácticas, o sus recuperatorios (calificación mínima 70%).

El **examen final** para alumnos regulares consiste en una evaluación teórico-práctica, de forma oral o escrita, según el programa de examen (calificación mínima 70%).

#### **Programa de examen**

Contempla la totalidad de los contenidos del presente programa.

**Mendoza, 1 de agosto de 2013.**