Facultad de Ingeniería - Universidad Nacional de Cuyo P1- PROGRAMA DE ASIGNATURA			
Asignatura:	**Sistemas de Automatización**		
Profesor Titular:	**Mg. Ing. Alfredo Ernesto Puglesi**		
Carrera:	**Ingeniería en Mecatrónica**		
Año: 2012	**Semestre: 5**	**Horas Semestre: 60**	**Horas Semana: 4**

OBJETIVOS

Que el alumno adquiera los conocimientos de base sobre sistemas de automatización, incluyendo el modelado de sistemas físicos continuos, en especial los servomecanismos, sus funciones de transferencia asociadas y modelos por ecuaciones de estado. Que comprenda los criterios de estabilidad y las técnicas usuales para el desarrollo de controladores, tanto digitales como analógicos. Que conozca los elementos del control de eventos discretos a través de la programación de controladores lógicos programables y su entorno de entradas y salidas.

CONTENIDOS

UNIDAD 1: INTRODUCCION A LOS SISTEMAS DE AUTOMATIZACIÓN

1.A: Importancia del control automático.
1.B: Sistemas de lazo cerrado y de lazo abierto.
1.C: Sistemas de control realimentados.
1.D: Características de un sistema de control.

UNIDAD 2: MODELOS DE SISTEMAS

2.A: Bloques funcionales de sistemas mecánicos.
2.B: Formación de un modelo para un sistema mecánico.
2.C: Bloques funcionales de sistemas eléctricos.
2.D: Formación de un modelo para un sistema eléctrico.
2.E: Analogías eléctricas y mecánicas.
2.F: Idem para sistemas fluídicos, térmicos, electromecánicos e hidromecánicos.

UNIDAD 3: RESPUESTA DE SISTEMAS Y DIAGRAMAS DE BLOQUES EN EL DOMINO "S"

3.A: Respuesta de un sistema de primer orden.
3.B: Respuesta de un sistema de segundo orden.
3.C: El diagrama en bloques.
3.D: Bloques en serie y en paralelo.
3.E: Bloques con lazos de realimentación.
3.F: Simplificación de diagramas de bloques.
3.G: Entradas múltiples.
3.H: Ejemplos de sistemas.

Unidad 4 - TÉCNICAS DE RESPUESTA EN FRECUENCIA , DIAGRAMAS DE NYQUIST Y DIAGRAMAS DE BODE

4.A: Introducción a la respuesta en frecuencia y justificación de “s” por “jω”.
4.B: Gráficas polares y rectangulares. Determinación experimental de la respuesta en frecuencia.
4.C: La ecuación característica y el criterio de estabilidad.
4.D: La estabilidad y la gráfica en coordenadas polares – Criterio de Nyquist. Relaciones gráficas en el plano GH, ejemplo de análisis de un sistema.
4.E: Conceptos sobre los diagramas de atenuación de Bode y análisis de estabilidad sobre los diagramas de Bode.
4.F: Representación de la Función de Transferencia y ejemplo de análisis de sistemas usando el diagrama de Bode y las gráficas Nichols.

Unidad 5 - MODELO POR ECUACIONES DE ESTADO

5.A: Concepto de estado. Espacio de estados.
5.B: Ecuación de estado. Flujograma de señales.
5.C: Solución de la ecuación de estado.
5.D: Movimiento en el espacio de estado.
5.E: Trayectorias y estabilidad.
5.F: Aplicaciones a distintos sistemas.

Unidad 6 - ASPECTOS NO LINEALES DE LOS SISTEMAS DE CONTROL

6.A: No linealidades comunes en los sistemas de control.
6.B: Enfoque de linealización al analizar sistemas no lineales.
6.C: Análisis en el plano de fase.
6.D: Variables de desviación.
6.E: Linealización de sistemas.
6.F: Aplicaciones

Unidad 7 - CONTROLADORES

7.A: Introducción.
7.B: Control proporcional.
7.C: Control proporcional + integral.
7.D: Control proporcional + derivativo.
7.E: Control PID
7.F: Ajuste, compensación e implementación de las leyes de control.

Unidad 8 - INTRODUCCIÓN AL CONTROL DIGITAL Y A LA TRANSFOIRMADA “z”

8.A: Controladores basados en microprocesador, introducción.
8.B: Transformada Z y funciones de transferencias en lazos continuos y muestreados.
8.C: Elementos de hardware.
8.D: Elementos de software.
8.E: Análisis del algoritmo PID digitalizado.
8.F: Subrutinas complementarias.

Unidad 9 - AUTOMATISMOS CON CONTROLADORES LOGICOS PROGRAMABLES

9.A: El Controlador Lógico Programable (PLC) introducción.
9.B: Entradas / Salidas típicas, descripción.
9.C: Elementos de hardware y de software , diagrama escalera , lógica de contactos.
9.D: Temporizadores (a la conexión , a la desconexión) , contadores.
9.E: Generación de pulsos y modulación por ancho de pulso y otros bloques integrados.
9.F: Ejemplos y aplicaciones más corrientes.

METODOLOGÍA DE ENSEÑANZA

La metodología de enseñanza es teórica – práctica, utilizando pizarrón, proyector de filminas y proyecciones con cañón electrónico. En los laboratorios, los alumnos practican los conceptos desarrollados en la teoría, haciendo uso de equipos pedagógico especialmente desarrollados por los responsables del Laboratorio de Control. Lo anterior se complementa la resolución de problemas de cada una de las unidades que requieren no sólo la aplicación de los conocimientos propios de la asignatura sino también de las ciencias básicas y de las diversas tecnologías vinculadas a la mecatrónica.

Actividad	**Carga horaria por semestre**
Teoría y resolución de ejercicios simples	35
Formación práctica	
Formación Experimental – Laboratorio	15
Formación Experimental - Trabajo de campo	0
Resolución de problemas de ingeniería	10
Proyecto y diseño	0
Total	**60**

BIBLIOGRAFÍA

Bibliografía básica

Autor	Título	Editorial	Año	Ejemplares en biblioteca
W. Bolton	Ingeniería de Control	Alfaomega	2001	9
K. Ogata	Ingeniería de control Moderna	Prentice Hall	2003 1993 1979	4 2 1

Bibliografía complementaria

Autor	Título	Editorial	Año	Ejemplares en biblioteca
E. Mandado Pérez y otros	Autómatas Programables	Thomson	2005	1
R. Piedrafita Moreno	Ingeniería de la Automatización Industrial.	Alfaomega	2004	5

EVALUACIONES Y CONDICIONES PARA OBTENER LA PROMOCIÓN O REGULARIDAD

El método de aprobación es por promoción directa para aquellos alumnos que habiendo cumplido con la asistencia obligatoria (75% de las clases) y teniendo aprobado:

a) el 100 % de las evaluaciones parciales. Ver Nota 1

b) una evaluación global al término del cursado. Ver Nota 1

En caso de no cumplir con las anteriores condiciones, obtendrán la regularidad y por lo tanto la opción a un examen final, aquellos alumnos que cumplieron con el 75% de la asistencia a clases y que aprobaron el 100 % de las evaluaciones parciales. Dicho examen consistirá en una evaluación oral según el programa de examen.

La fecha tope para obtener la promoción directa o la regularidad será el 15 de junio de 2012.

Nota 1: La modalidad de los exámenes parciales y del examen global, como sus recuperatorios, será mediante examen escrito, debiendo superar el 70 %, las fechas previstas son:

Marzo, 23	1º Parcial / Laboratorio
Marzo, 30	Recuperatorio 1º Parcial / Laboratorio
Mayo, 4	2º Parcial / Laboratorio
Mayo, 11	Recuperatorio 2º Parcial / Laboratorio
Junio, 8	Global / Laboratorio
Junio, 15	Recuperatorio Global

Programa de examen

Bolilla 1: Temas: 1A – 2B – 4A – 6A – 7C – 9A
Bolilla 2: Temas: 1B – 9F –3A – 5F – 7B – 8A
Bolilla 3: Temas: 1C – 3B – 4C – 6C – 8B – 9C
Bolilla 4: Temas: 1D – 2A – 3C– 5A – 6F– 8D
Bolilla 5: Temas: 1E – 2D– 3F – 4B – 5C – 7E
Bolilla 6: Temas: 1F– 2C – 4E – 5E – 6E – 9E
Bolilla 7: Temas: 2E – 4D – 5B – 6D – 7A – 8F
Bolilla 8: Temas: 3D – 4F – 5D – 7D – 8C – 9B
Bolilla 9: Temas: 3E – 6B – 7F – 8E – 9D – 2F

Mendoza, 15 de febrero de 2012

Mg. Ing. Alfredo Ernesto Puglesi
Profesor Titular