

# Control Automático

## Temario

15 de febrero de 2019

### Índice

<b>1. Información general</b>	<b>2</b>
<b>2. Temario de Estudios [3, 2, 1, 4, 6, 5]</b>	<b>3</b>
I. Conceptos generales . . . . .	3
II. Transformada de Laplace . . . . .	3
III. Modelado matemáticos de los sistemas . . . . .	3
IV. Análisis de respuesta en el tiempo . . . . .	3
V. Estabilidad de sistemas de control . . . . .	3
VI. Acciones Básicas de control: P,I, D, PI, PD, PID . . . . .	3
VII. Análisis de error ante entradas básicas y tipos de sistemas . . . . .	4
VIII. Repaso de variable compleja . . . . .	4
IX. Lugar de las raíces . . . . .	4
X. Diagrama de Bode . . . . .	4
XI. Diagramas polares . . . . .	4

## 1. Información general

Los sistemas automáticos de control se encuentran presentes en casi cualquier actividad de la sociedad contemporánea, desde sistemas financieros hasta procesos productivos altamente especializados. Entre los factores que han motivado lo anterior se encuentran la gran variedad de sensores y actuadores, el abaratamiento de dispositivos de cálculo y el avance en técnicas de control. Como consecuencia, la complejidad en los sistemas de control se ha incrementado de manera considerable, haciendo necesario establecer métodos confiables que cubran todo el ciclo de vida de estos sistemas, que incluye su conceptualización, diseño, implementación, mantenimiento y operación.

## **2. Temario de Estudios [3, 2, 1, 4, 6, 5]**

### **I. Conceptos generales**

1. Definiciones básicas de control
2. Historia de control.
3. Importancia y aplicaciones de control.

### **II. Transformada de Laplace**

1. Definición de la transformada
2. Propiedades y teoremas.
3. Uso de la transformada.
4. Antittransformada de Laplace.

### **III. Modelado matemáticos de los sistemas**

1. Modelos de sistemas eléctricos, mecánicos, hidráulicos, térmicos, electro-mecánicos.
2. Función de transferencia.
3. Álgebra de bloques.

### **IV. Análisis de respuesta en el tiempo**

1. Respuestas en el tiempo de sistemas de primer y segundo orden.
2. Identificación gráfica de sistemas de primer y segundo orden.

### **V. Estabilidad de sistemas de control**

1. Concepto de estabilidad.
2. Teoremas de estabilidad.
3. Criterios de estabilidad.

### **VI. Acciones Básicas de control: P,I, D, PI, PD, PID**

1. Definiciones
2. PID clásicos, industriales.
3. Métodos de sintonización de parámetros.
4. Comparación de métodos de sintonización.

## **VII. Análisis de error ante entradas básicas y tipos de sistemas**

1. Definición de tipos de sistemas
2. Definición de error.
3. Tipos básicos de entradas.
4. Comportamiento del error en estado estacionario.

## **VIII. Repaso de variable compleja**

### **IX. Lugar de las raíces**

1. Definición
2. Trazado del lugar geométrico de las raíces.
3. Compensadores de atraso, adelanto, adelanto atraso.

### **X. Diagrama de Bode**

1. Definición.
2. Trazado de gráficas de Bode.
3. Compensadores de atraso, adelanto, adelanto atraso.

### **XI. Diagramas polares**

1. Criterio de estabilidad de Nyquist.
2. Mérgenes de fase y de Ganancia.
3. Compensador de Adelanto.
4. Compensador de atraso.

## Referencias

- [1] JOSEPH J STUBBERUD DISTEFANO et al. Retroalimentacion y sistemas de control/joseph j. distefano, allen r. stubberud y zvan j. williams. Technical report.
- [2] Richard C Dorf and Víctor Hugo del Valle Muñoz. *Sistemas modernos de control*. Number QA176 D6718 1989. Addison-Wesley Iberoamericana, 1989.
- [3] Gene F Franklin, J David Powell, Abbas Emami-Naeini, and J David Powell. *Feedback control of dynamic systems*, volume 3. Addison-Wesley Reading, MA, 1994.
- [4] Graham C Goodwin, Stefan F Graebe, and Mario E Salgado. Control system design. *Upper Saddle River*, 13, 2001.
- [5] Benjamin C Kuo. *Sistemas de control automático*. Pearson Educación, 1996.
- [6] Katsuhiko Ogata and Katshuiko Ogata. *Designing linear control systems with MATLAB*, volume 994. Prentice Hall Englewood Cliffs, NJ, 1994.