



Sistemas Automáticos

Tema 1

2006

Universidad de Oviedo



Tema 1 Sistemas Automáticos

- Introducción
- Definiciones Básicas
- Concepto general de realimentación
- Tipología de los sistemas de control:
 - sistemas de regulación
 - sistemas de control secuencial
- Automatización de plantas o procesos industriales
 - Tecnologías para la Automatización
 - Esquema típico de la Automatización Industrial
- Ejemplos

2006

Sistemas Automáticos





Introducción

- El control aparece en casa, en los coches, en la industria, y en los sistemas de comunicación y transporte.
- Cada vez se convierte en un elemento más crítico si falla.
- Necesario para diseño de material e instrumentación usado en ciencias básicas
- Aparecen principios de control en Economía, Biología y Medicina
- El control es inherentemente multidisciplinario (proceso, técnicas de control, tecnología de sensores y actuadores, ...)
- Implica un corte horizontal a las fronteras tradicionales de los departamentos.

06 Sistemas Automáticos

Universidad de Oviedo



¿Por qué un ingeniero debe saber control?

- Prácticamente todos los ingenieros lo van a usar e incluso algunos diseñarán sistemas de control.
- El control es un elemento esencial de prácticamente todos los sistemas de ingeniería.
 - Si los diseños se basan sólo en el comportamiento estático los resultados pueden ser pobres.
- Permite otorgar grados de libertad extra a los diseñadores.

2006

Sistemas Automáticos

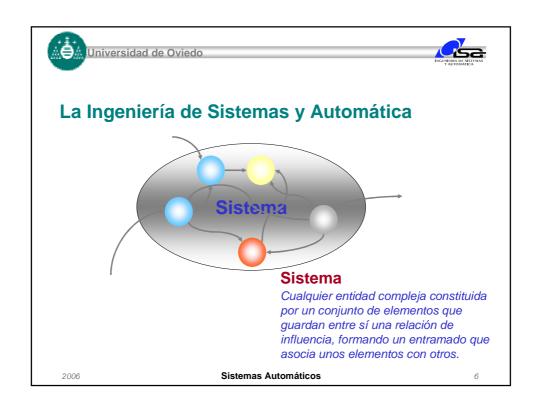




- Introducción
- Definiciones Básicas
- Concepto general de realimentación
- Tipología de los sistemas de control:
 - sistemas de regulación
 - sistemas de control secuencial
- Automatización de plantas o procesos industriales
 - Tecnologías para la Automatización
 - Esquema típico de la Automatización Industrial
- Ejemplos

06

Sistemas Automáticos







La Ingeniería de Sistemas y Automática

Ingeniería

Aplicación de la ciencia y las matemáticas mediante las cuales la materia, la información y las fuentes de energía en la naturaleza se hacen útiles a la gente.

Ingeniería de Sistemas

Organización e integración de máquinas y elementos funcionales de diferente naturaleza –incluidos los humanos- en unidades operativas eficientes.

Automática

Disciplina que trata de los métodos y procedimientos cuya finalidad es la sustitución del operador humano por un operador artificial en la ejecución de una tarea física o mental previamente programada.

Sistemas Automáticos





Control

Regulación, manual o automática, sobre un sistema

Automatismo

Dispositivo que se encarga de controlar el funcionamiento del proceso capaz de reaccionar ante las situaciones que se presenten.

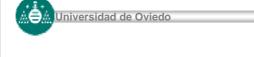
Sistema Automático

Proceso dotado de elementos o dispositivos que se encargan de controlar el funcionamiento del mismo, de forma que pueda operar en cierta medida de forma autónoma, sin intervención humana.

Sistema Automático = Proceso + Automatismo

2006 Sistemas Automáticos

_



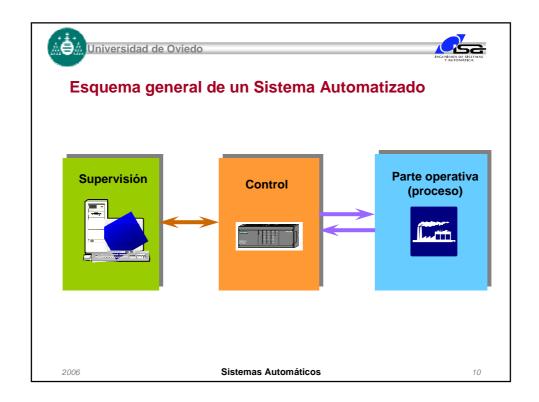


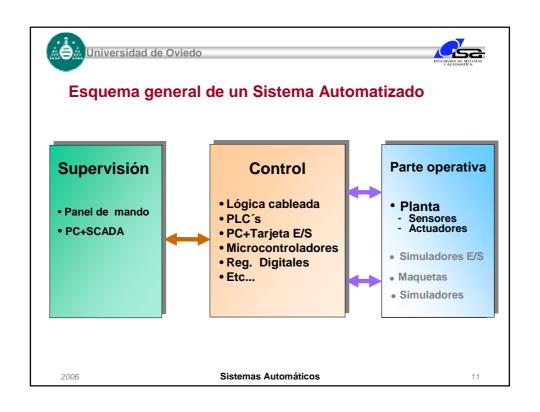
- Introducción
- Definiciones Básicas
- Concepto general de realimentación
- Tipología de los sistemas de control:
 - sistemas de regulación
 - sistemas de control secuencial
- Automatización de plantas o procesos industriales
 - Tecnologías para la Automatización
 - Esquema típico de la Automatización Industrial

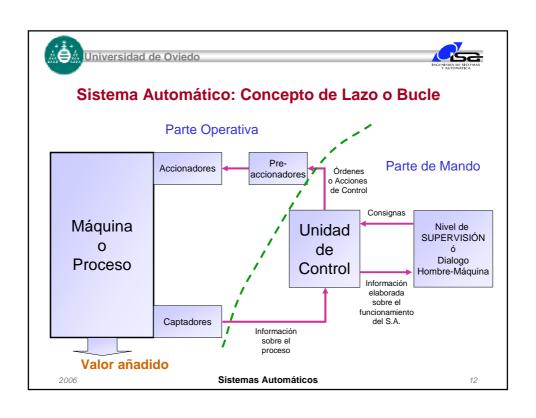
Sistemas Automáticos

• Ejemplos

6











Sistema Automático: Concepto de Lazo o Bucle

Todo SA, por simple que sea, se basa en la idea de Bucle o Lazo:

Captadores

Mediante los captadores, percibe la condición o estado del proceso

Automatismo o Unidad de Control

En la U.C. existirá algun "algoritmo" o "principio de control" que en función del estado del proceso, calcula acciones de control u órdenes tendentes a llevar dicho proceso al estado deseado de funcionamiento

Actuadores

Dichas órdenes son traducidas a acciones de control, que son aplicadas al proceso mediante los accionadores o actuadores

Nivel de Supervisión

El automatismo puede generar también información elaborada del proceso o recibir consignas de funcionamiento hacia o desde un nivel superior de supervisión

2006 Sistemas Automáticos 13





Lazo abierto y Lazo cerrado

Lazo Abierto

Sin concurrencia de la información del estado del proceso. La acción de control no es afectada por la salida del sistema.

- Tostadora
- Lavadora automática
- Pedal del acelerador (aunque aquí el lazo lo cierra el conductor)

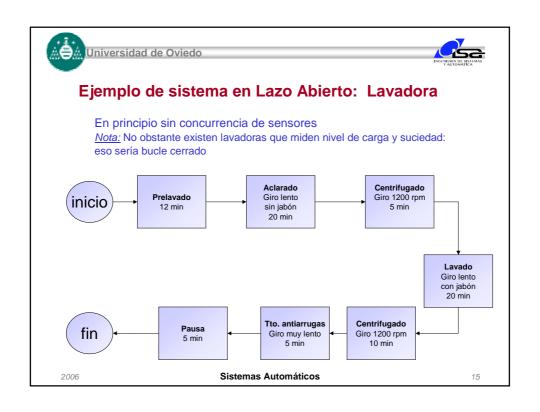
Lazo Cerrado

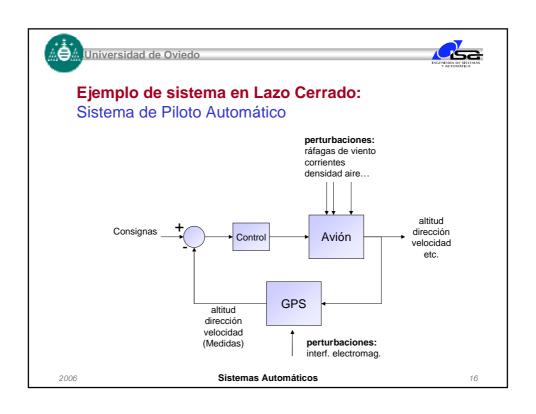
Las acciones de control dependen de la referencia y de la propia salida del sistema

- Piloto automático de un avión
- Ducha
- Termostato
- Sistema de hidratación del cuerpo humano (sed)

2006

Sistemas Automáticos









- Introducción
- Definiciones Básicas
- Concepto general de realimentación
- Tipología de los sistemas de control:
 - sistemas de regulación
 - sistemas de control secuencial
- Automatización de plantas o procesos industriales
 - Tecnologías para la Automatización
 - Esquema típico de la Automatización Industrial
- Ejemplos

2006

Sistemas Automáticos

17





Dos grandes tipos de Sistemas Automáticos de control:

Sist. Automáticos de control Secuencial

Sist. Automáticos de Regulación

2006

Sistemas Automáticos





Sistemas Automáticos de Control Secuencial

Evento Discreto:

Ocurrencia de una característica en la evolución de una señal (flanco de subida, paso por un cierto nivel, pulso, llegada de un dato, ...). Suele representarse por un valor booleano {0,1}

Sistemas de eventos discretos:

Sistemas dinámicos que cambian de estado ante la ocurrencia de eventos discretos. Generalmente el estado sólo puede adquirir un conjunto discreto de valores y puede ser representado de forma simbólica en vez de numérica.

Sistemas Automáticos de Control Secuencial:

Son los sistemas automáticos en los que el proceso a controlar es un sistema de eventos discretos

2006 Sistemas Automáticos 1





Sistemas Automáticos de Regulación

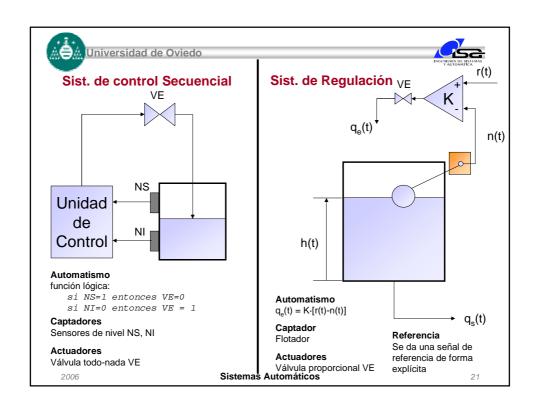
Son los sistemas automáticos en los que el proceso a controlar es continuo.

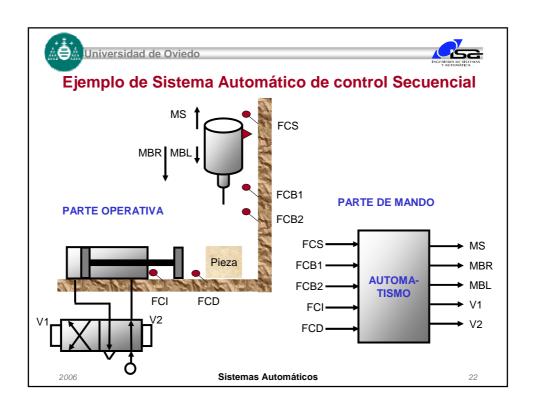
Habitualmente se persigue que un conjunto de una o varias variables continuas del proceso alcancen valores especificados por otras tantas referencias o consignas.

Ejemplos:

- Piloto automático de control de altura en un avión
- Sistema biológico de regulación de la presión arterial
- Sistema de control de la posición de un brazo robot
- Sistema de control de posición del cabezal de un disco óptico

2006 Sistemas Automáticos









- Introducción
- Definiciones Básicas
- Concepto general de realimentación
- Tipología de los sistemas de control:
 - sistemas de regulación
 - sistemas de control secuencial

• Automatización de plantas o procesos industriales

- Tecnologías para la Automatización
- Esquema típico de la Automatización Industrial
- Ejemplos

2006 Sistemas Automáticos





Tecnologías para la Automatización

Tecnología Cableada

Implementación física de la lógica de la Unidad de Control.

Familias tecnológicas:

- Mecánicos
- Neumáticos
- Hidráulicos
- Eléctricos
- Electrónicos, etc.

Ventajas:

- Simplicidad
- Adecuadas para problemas sencillos

Ejemplos:

- Control de nivel de líquido por flotador
- Regulador de Watt
- Cuadros de mando por contactores

Inconvenientes:

- Ocupa mucho espacio
- Poca flexibilidad
- Mantenimiento costoso
- No adaptados a funciones de control complejas

2006

Sistemas Automáticos





Tecnologías para la Automatización

Tecnología Programada

Utilización de dispositivos capaces de ejecutar algoritmos, dotados de entradas y salidas analógicas y/o digitales

Familias tecnológicas:

- Microprocesadores (ordenadores de proceso)
- Microcontroladores
- Autómatas Programables (PLC's)
- DSP's

Inconvenientes:

 Complicados y caros para aplicaciones simples

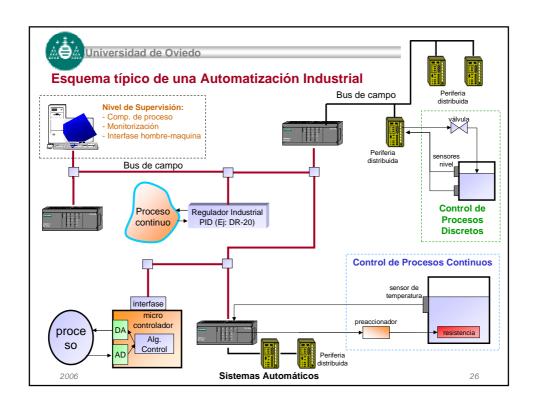
Ejemplos:

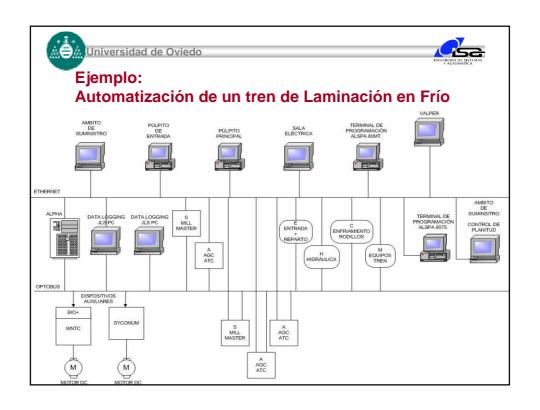
- Automatización industrial con PLC's
- Accionamientos de Control Vectorial basados en DSP's

Ventajas:

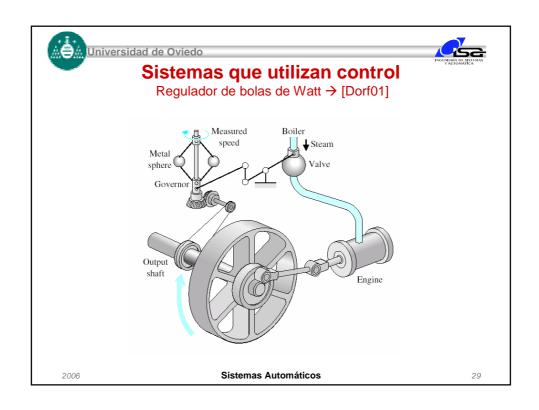
- Flexibilidad
- Ocupan poco espacio
- Coste compensa para aplicaciones de complicación media/alta
- · Mantenimiento sencillo

2006 Sistemas Automáticos 25



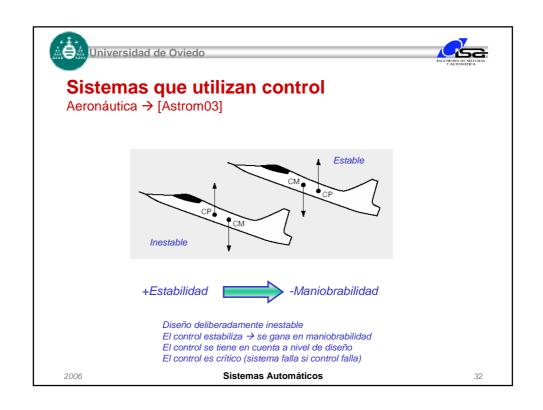






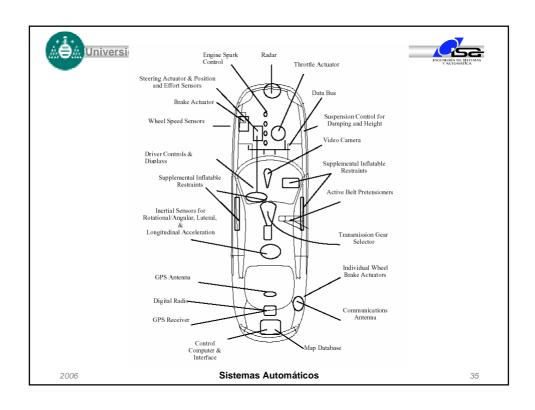


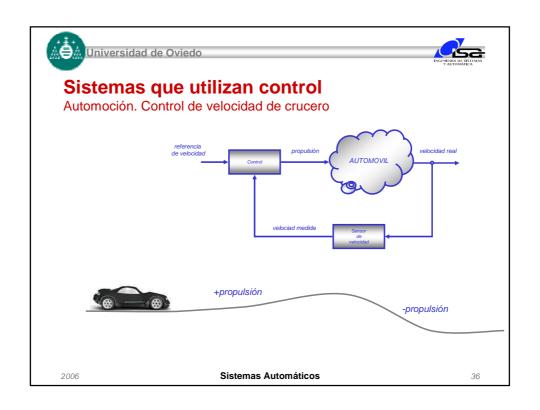


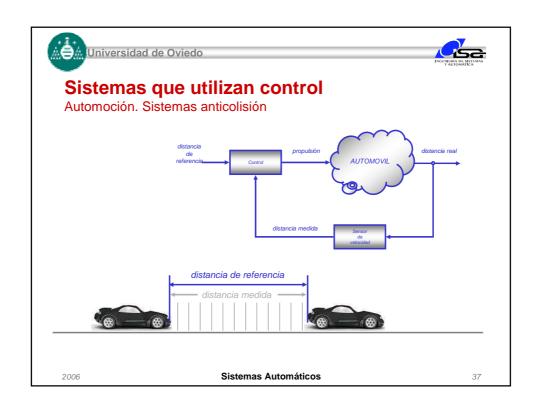


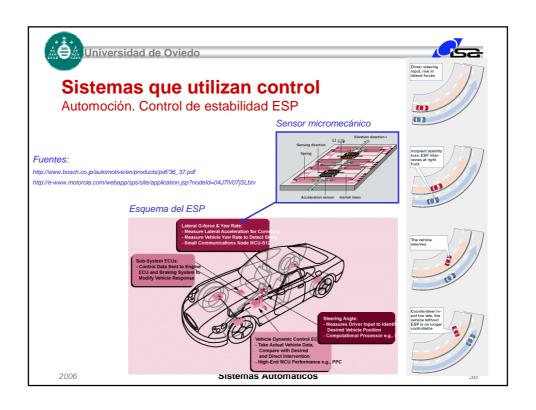




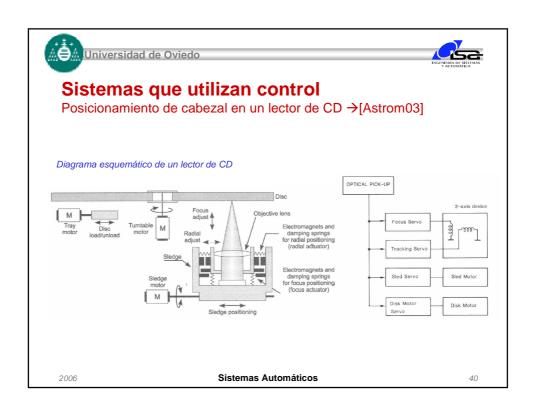


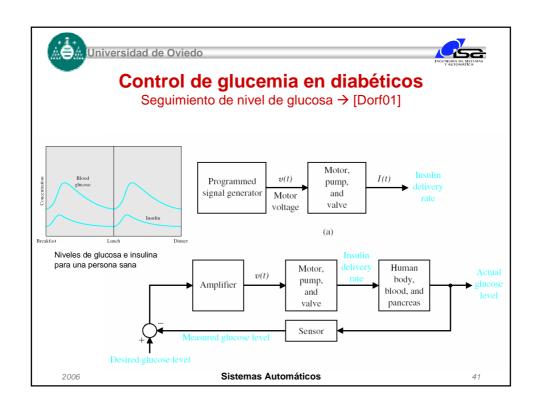


















Bibliografía

- Franklin, G.F. et al. "Feedback Control of Dynamic Systems", 4a edición, Prentice-Hall, 2002.
- Dorf, R.C. et al. "Modern Control Systems", 9^a edición, Prentice-Hall, 2001.
- [Murray03]
 http://www.cds.caltech.edu/~murray/cdspanel/report/cdspanel-15aug02.pdf
 - [Astrom02]

http://www.cds.caltech.edu/~murray/courses/cds101/fa02/caltech/astrom-ch1.pdf

2006 Sistemas Automáticos