



UNIVERSIDAD DE LAS PALMAS
DE GRAN CANARIA

PROYECTO DOCENTE CURSO: 2005/06

14648 - AUTOMATIZACIÓN INDUSTRIAL

ASIGNATURA: 14648 - AUTOMATIZACIÓN INDUSTRIAL

CENTRO: Escuela de Ingenierías Industriales y Civiles

TITULACIÓN: Ingeniero Técnico Industrial, especialidad en Electrónica Industrial

DEPARTAMENTO: INGENIERÍA ELECTRÓNICA Y AUTOMÁTICA

ÁREA: Tecnología Electrónica

PLAN: 10 - Año 2001 **ESPECIALIDAD:**

CURSO: Segundo curso

IMPARTIDA: Primer cuatrimestre

TIPO: Troncal

CRÉDITOS: 10,5

TEÓRICOS: 4,5

PRÁCTICOS: 6

Descriptor B.O.E.

Automatismos convencionales, secuenciales y concurrentes. Autómatas programables.

Temario

1. INTRODUCCIÓN AL CONTROL INDUSTRIAL (3h)

- 1.1 Conceptos.
- 1.2 Técnicas de automatización.
- 1.3 Tipos de controles de un proceso.
- 1.4 Tipos de procesos industriales.
- 1.5 Controladores secuenciales.
- 1.6 Sistemas SCADA. Introducción.
- 1.7 Problemas. Actividades.

2. REPASO. (3h)

- 2.1 Álgebra de Boole.
- 2.2 Automatismos combinacionales.
- 2.3 Automatismos secuenciales.
- 2.4 Problemas. Actividades.

3. SENSORES Y ACTUADORES. (2h)

- 3.1 Introducción.
- 3.2 Sensores: clasificación.
- 3.3 Equipos y dispositivos de mando y control.
- 3.4 Elementos preaccionadores y de potencia.

4. DISPOSITIVOS DE MANDO AUTOMÁTICO (4h)

- 4.1 Sistemas cableados
- 4.2 Realización de automatismos básicos
- 4.3 Procedimiento para el arranque de motores.
- 4.4 Problemas

5. INTRODUCCIÓN A LOS AUTÓMATAS PROGRAMABLES. (6h)

- 5.1 Definición.
- 5.2 Introducción a la programación.

5.3 Lenguajes de programación. Instrucciones básicas.

5.4 Realización de programas básicos.

5.5 Problemas I.

5.6 Programación de esquemas cableados.

5.7 Problemas II.

6. ARQUITECTURA INTERNA DEL AUTÓMATA. (3h)

6.1 Introducción

6.2 Bloques esenciales de un autómata.

6.3 Interfaces de entrada y salida.

6.4 Fuente de alimentación.

7. CICLO DE FUNCIONAMIENTO DEL AUTÓMATA Y CONTROL EN TIEMPO REAL. (1,5)

8. CONFIGURACIÓN DEL AUTÓMATA. (1,5)

9. PROGRAMACIÓN DEL AUTÓMATA I. (3h)

9.1 Instrucciones de operaciones lógicas

9.2 Bloques de funciones.

9.3 Problemas.

10. RESOLUCIÓN DE PROBLEMAS SECUENCIALES. (6h)

10.1 Algoritmos. Esquemas de bloques.

10.2 Resolución de problemas. Casos prácticos.

11. DISEÑO BASADO EN GRAFCET. (2h)

11.1 Elementos de base y reglas de evolución.

11.2 Estructuras básicas.

11.3 Etapas iniciales, preposicionamiento y alarmas.

11.4 Problemas.

12. PROGRAMACIÓN DEL AUTÓMATA II. (6h)

12.1 Instrucciones aritméticas.

12.2 Instrucciones de control de flujo del programa: subrutinas y saltos.

12.3 Registros de desplazamiento.

12.4 Tratamiento de datos numéricos.

12.5 Resolución de problemas.

13. REDES DE COMUNICACIÓN INDUSTRIALES. (2h)

Ordenadores industriales. Aplicaciones. Sistemas SCADA.

14. INSTALACIÓN Y MANTENIMIENTO DE AUTÓMATAS PROGRAMABLES. (2h)

Conocimientos Previos a Valorar

Electrónica digital, álgebra de Boole, circuitos combinacionales y secuenciales. Nociones de programación.

Objetivos

Adquirir conocimiento de las técnicas tradicionales de síntesis de automatismos.

Aquisición de conocimientos básicos que permitan al alumno abordar proyectos sencillos de automatización de sistemas industriales de eventos discretos.

Familiarización del equipamiento habitualmente empleado en la industria.

Adquisición de conocimientos para realizar automatismos con lógica programada y concretarlos con la utilización del autómatas programable como herramienta básica.

Metodología de la Asignatura

Cada apartado de teoría vendrá acompañado de la resolución de problemas o actividades que permitan una mayor comprensión de aquélla. A su vez los problemas propuestos y los resueltos se implementarán en el laboratorio.

Evaluación

La evaluación consistirá en un examen, que se realizará en las convocatorias estipuladas, que supondrá el 60% de la nota final y de las prácticas, que supondrán el 30 % de la nota final.

La evaluación de las prácticas será continua, durante el curso, debiéndose presentar las prácticas en los tiempos que se estipulen en clase.

Para aprobar la asignatura habrá que tener aprobadas las prácticas y el examen.

Descripción de las Prácticas

1. PRÁCTICAS DE AUTOMATISMOS COMBINACIONALES Y SECUENCIALES (4h)
2. SISTEMAS CABLEADOS. AUTOMATISMOS BÁSICOS. (6h)
3. AUTÓMATAS: PROGRAMAS BÁSICOS. (6h)
4. AUTÓMATAS: ESQUEMAS CABLEADOS. (4h)
5. AUTÓMATAS: OPERACIONES LÓGICAS. (4h)
6. AUTÓMATAS: BLOQUES FUNCIONALES. (4h)
7. AUTÓMATAS: PROBLEMAS SECUENCIALES I. (12h)
8. AUTÓMATAS: PROBLEMAS SECUENCIALES II. (12h)
9. AUTÓMATAS: PROBLEMAS. (8h)

Bibliografía

[1] Autómatas programables, fundamento, manejo, instalación y prácticas

A. Prras/A.P. Montanero

Mc Graw Hill - (1990)

[2] AUTÓMATAS PROGRAMABLES

Albert Mayol i Badía

Marcombo.

[3] DESARROLLO DE SISTEMAS SECUENCIALES

Antonio Rodríguez Mata - Julián Cócera Rueda

Ed. Paraninfo

[4] AUTOMATISMOS ELÉCTRICOS, NEUMÁTICOS E HIDRÁULICOS

Florencio Jesús Cembranos Nistal

Ed. Paraninfo.

[5] PROBLEMAS DE DISEÑO DE AUTOMATISMOS

Francisco Ojeda Chertav

Ed. Paraninfo.

[6] AUTOMATIZACIÓN. Problemas resueltos con autómatas programables

J. Pedro Romera – J. Antonio Lorite – Sebastián Montoro

Ed. Paraninfo.

[7] AUTÓMATAS PROGRAMABLES

Josep Balcells – José Luis Romeral

Marcombo

[8] DISEÑO BÁSICO DE AUTOMATISMOS ELÉCTRICOS

P. Ubieto Artur – P. Ibáñez Carabantes

Ed. Paraninfo.

[9] AUTOMATIZACIÓN INDUSTRIAL MODERNA

Victoriano A. Martínez Sánchez

RA-MA

Equipo Docente

SONIA LEÓN DEL ROSARIO

(COORDINADOR)

Categoría: PROFESOR COLABORADOR

Departamento: INGENIERÍA ELECTRÓNICA Y AUTOMÁTICA

Teléfono: 928451259 **Correo Electrónico:** sleon@diea.ulpgc.es

WEB Personal: <http://www.diea.ulpgc.es/users/sonia/index.html>

MARIO MEDINA ROMERO

Categoría: MAESTRO DE TALLER Y LABORATORIO

Departamento: INGENIERÍA ELECTRÓNICA Y AUTOMÁTICA

Teléfono: 928452858 **Correo Electrónico:** mmedina@diea.ulpgc.es