

Sistemes Electrònics de Control

The figure contains two plots. The top plot is a time-domain graph of error versus time (s) from 0 to 10. It shows a transient phase where the error oscillates before settling into a permanent steady-state value. The bottom plot is a Nyquist diagram in the complex plane with the Real Axis and Imaginary Axis. It shows the locus of $G(j\omega)$ as a closed curve, with the angle $\arg(G(j\omega))$ indicated.

ESTABLE **INESTABLE**

PERMANENTE
TRANSITORIO

Nyquist Diagram
from $G(j\omega)$

Real Axis Imaginary Axis

Departament de Disseny i Programació de Sistemes Electrònics
UPC
UNIVERSITAT POLITÈCNICA DE CATALUNYA

REGULAR:

1. Mesurar, ajustar o calcular alguna cosa per comparació o deducció.
2. Ajustar el funcionament d'un sistema per a determinada finalitat.

AUTOMÀTIC:

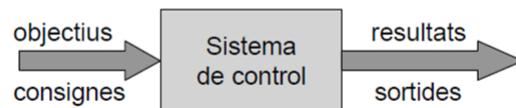
1. Que funciona total o parcialment per sí mateix

REGULACIÓ AUTOMÀTICA:

Mode de funcionament d'un sistema, aparell, etc. consistent a comparar la magnitud a regular i la de referència a fi que dos valors siguin com més pròxims millor.

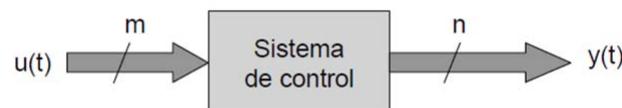
SISTEMA DE CONTROL:

És una combinació de components que actuen conjuntament per a obtenir uns resultats predictibles a partir de la introducció d'uns estímuls definits

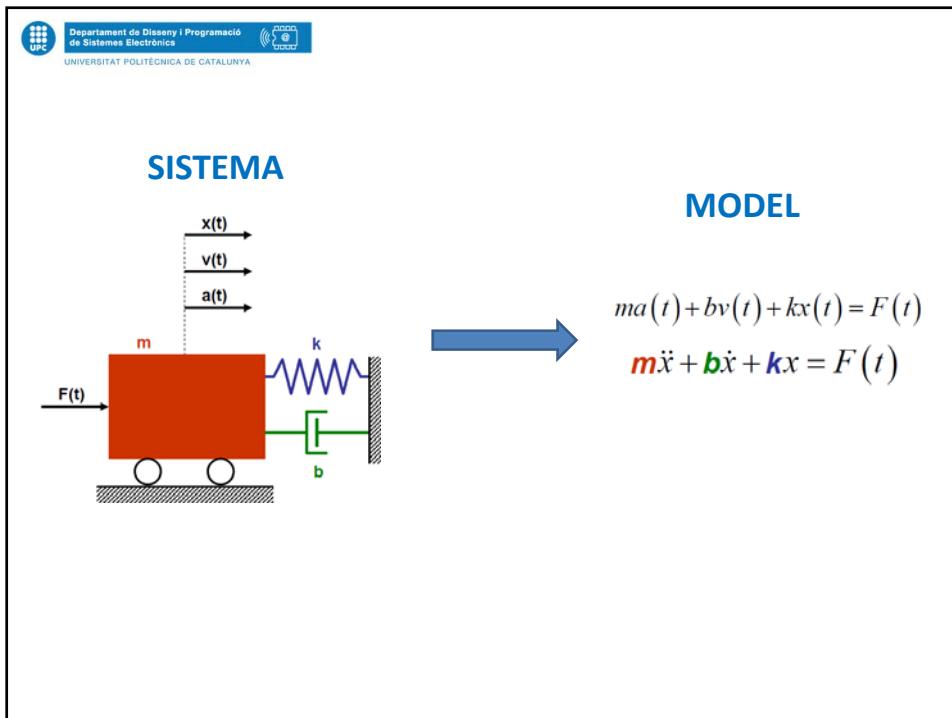
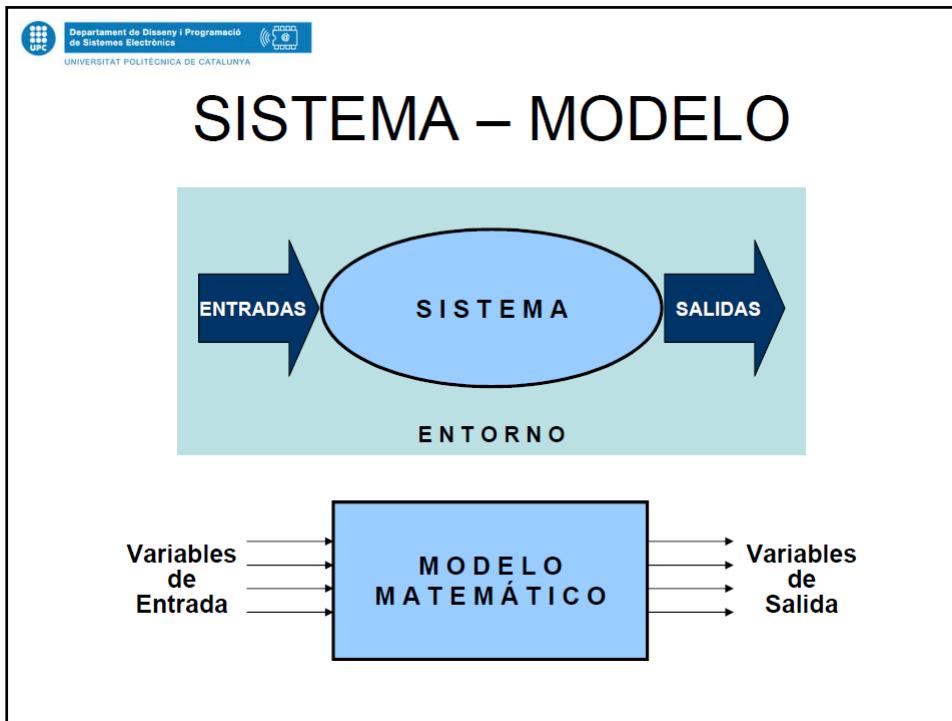


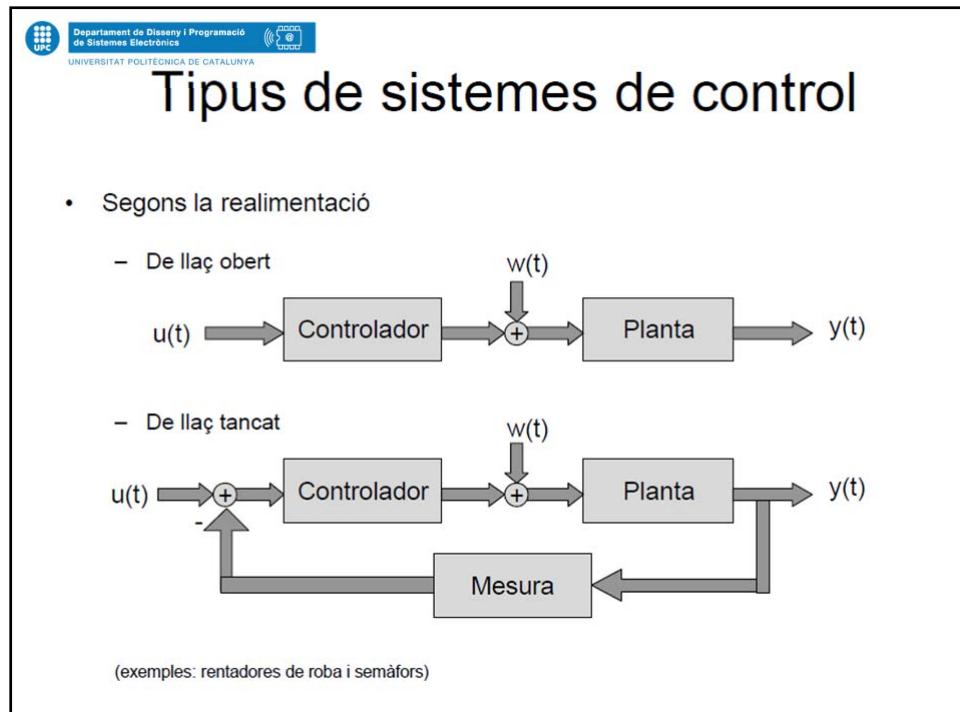
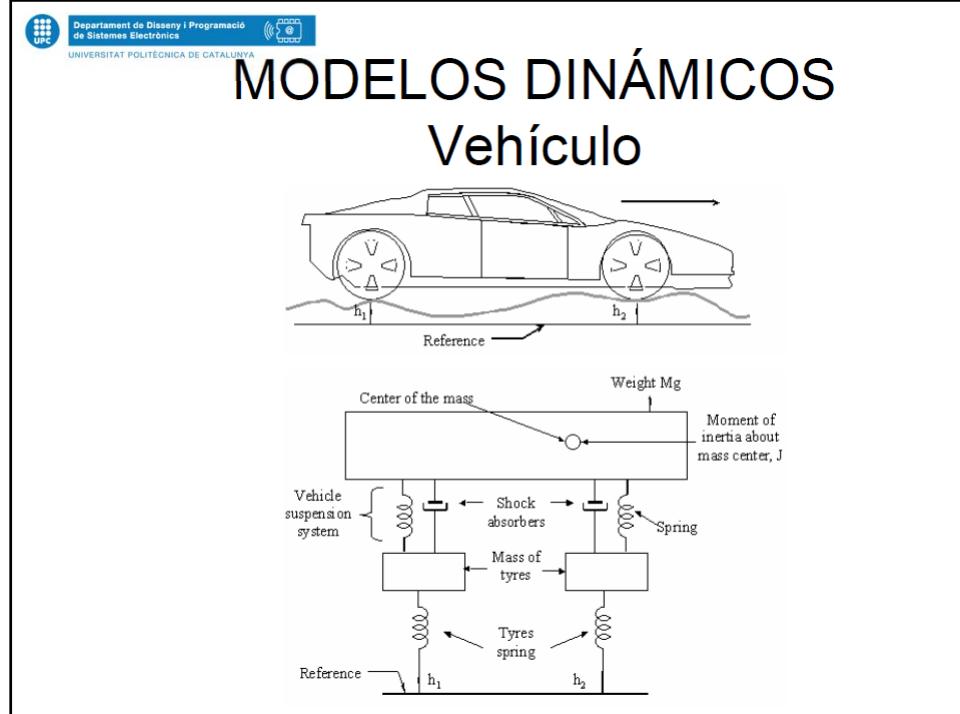
Sistemes elèctrics, mecànics, químics, biològics, econòmics...

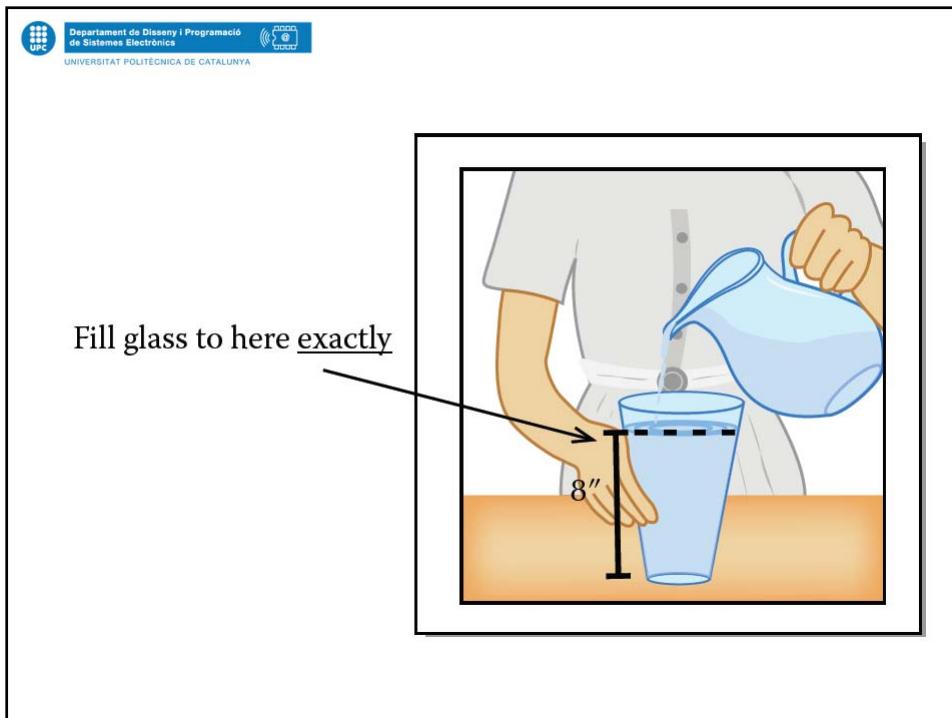
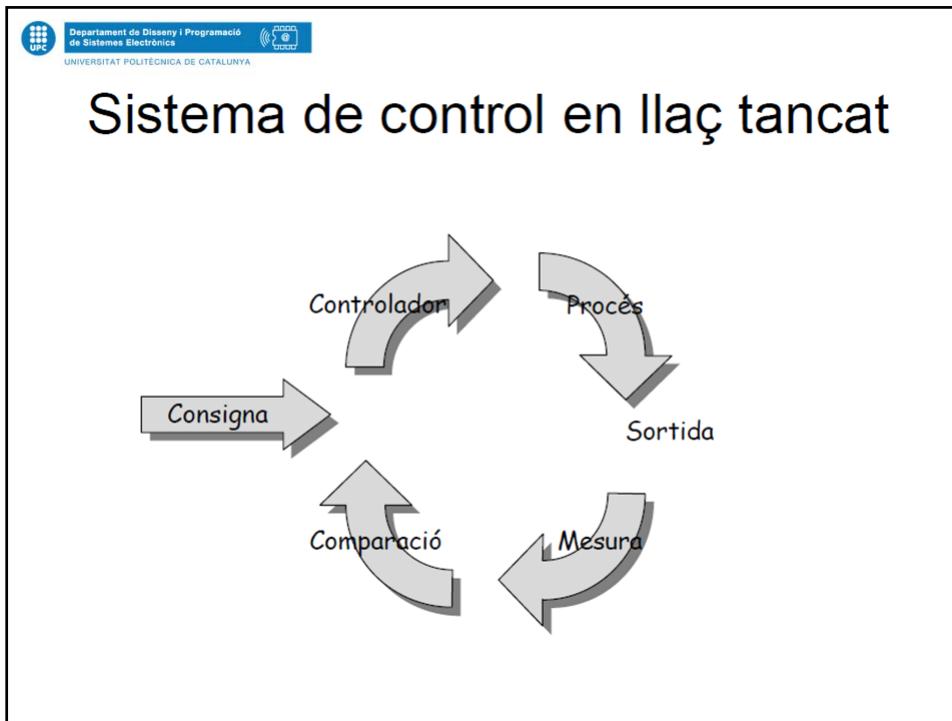
- En general un sistema pot ser *multivariable* quan les *consignes u* o les *sortides y* són més d'una i estan *acoblades*

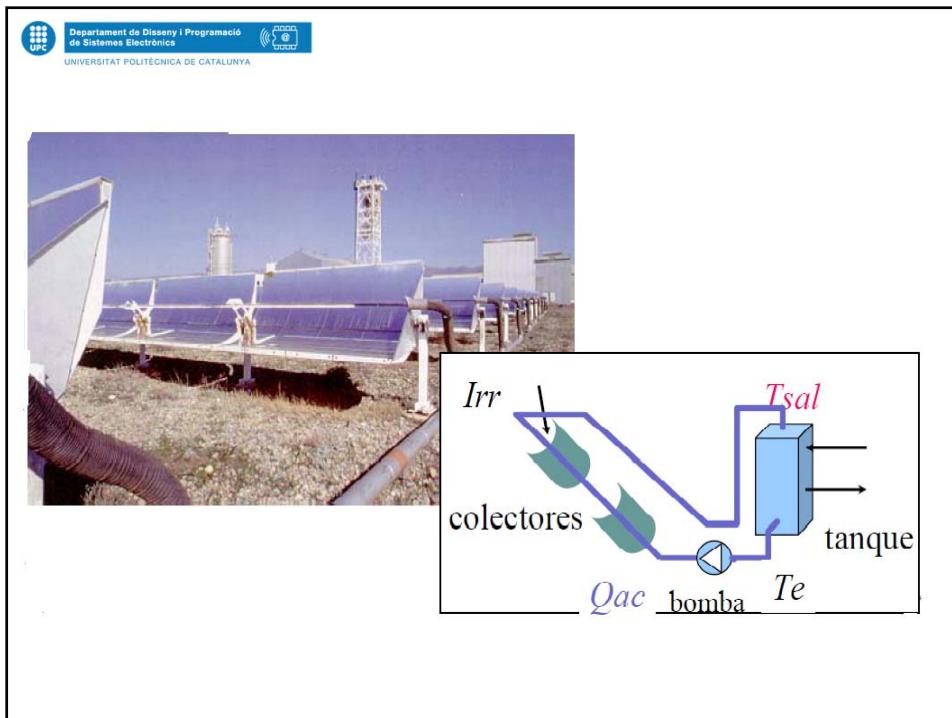
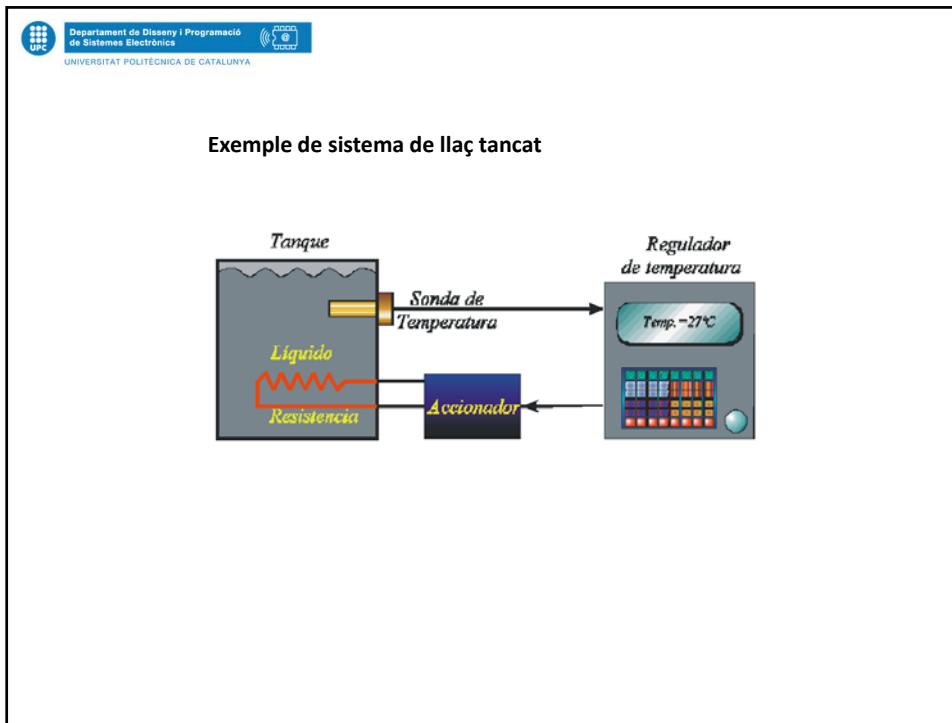


- El sistema de control agrupa tots els elements que intervenen en el procés, inclosa la planta o procés a controlar.





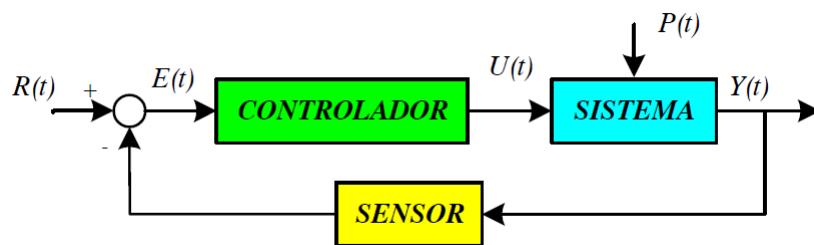


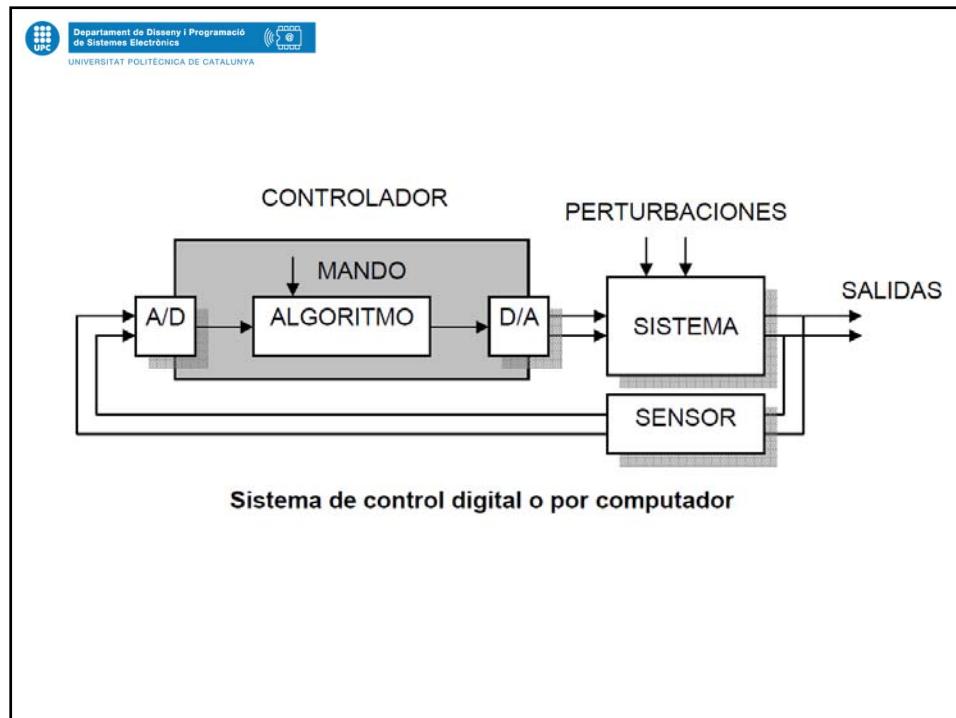
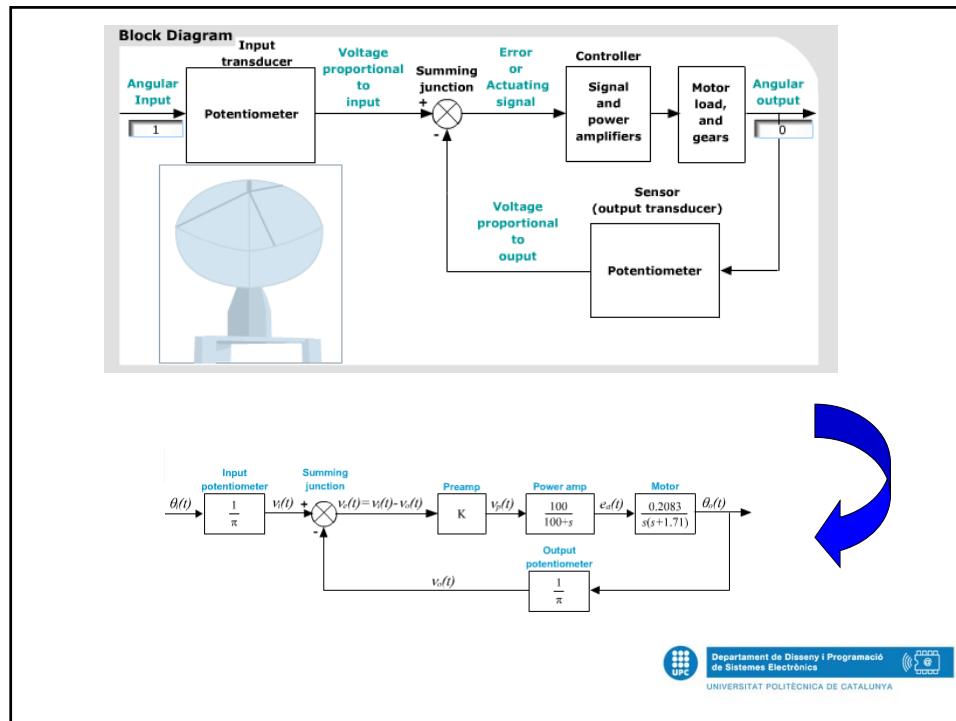


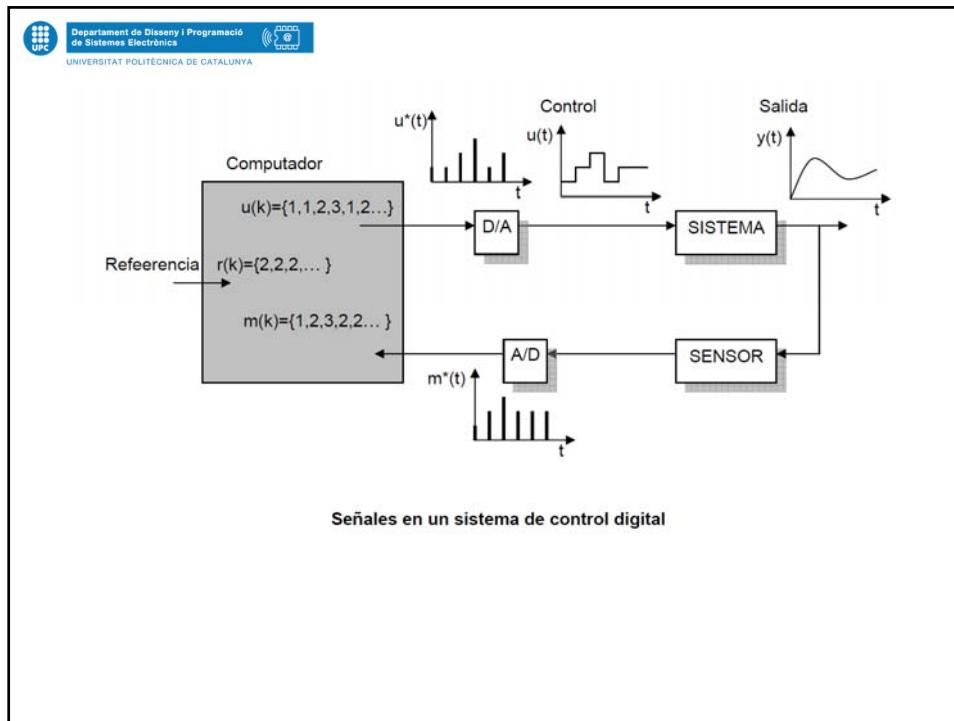
Tipus de sistemes de control

- Altres criteris
 - Segons la continuïtat dels senyals
 - Continus: Els senyals són funcions contínues de t
 - Discrets o mostrejats: Es prenen mostres periòdiques dels senyals
 - Digitals: Es digitalitzen els senyals d'entrada i es tracten amb μ P o μ C
 - Segons la constància dels paràmetres del sistema
 - Invariants: Paràmetres constants
 - Variables: Paràmetres variables en el t (p.ex: massa del cohet)
 - Segons el nombre de variables d'E/S
 - SISO
 - MIMO

Continu/ Controlador analògic







Departament de Disseny i Programació de Sistemes Electrònics
UNIVERSITAT POLITÈCNICA DE CATALUNYA

Ventajas	<ul style="list-style-type: none"> - Se puede implementar casi cualquier tipo de controlador - Fácil ajuste y modificación del algoritmo de control - Mayor precisión, menos errores al operar datos - Ofrece otras funciones complementarias
Inconvenientes	<ul style="list-style-type: none"> - En ciertos sistemas es más caro que el control analógico - Los operarios deben saber algo de informática - Errores de cuantificación en ADC - Errores por muestreo insuficiente - Reconstrucción imperfecta de una señal continua

Enginyeria de sistemes de control

- **Anàlisi:** Estudi d'un sistema existent i avaluació de les seves propietats
 - Observació del sistema
 - Modelat matemàtic
 - equacions diferencials o en diferències
 - resolució
 - Representació gràfica
 - Diagrames de blocs
 - Grafs de flux de senyal
 - Estudi de les propietats dinàmiques
 - Resposta transitòria
 - Error en estat permanent
 - Estabilitat
 - Controlabilitat, ...



Enginyeria de sistemes de control

- **Disseny:** Selecció de subsistemes i ajust de paràmetres per tal de garantir la tasca desitjada
 - Estratègia de disseny per anàlisi: Modificació d'algunes característiques del sistema per adaptarlo a les noves necessitats
 - Estratègia de disseny per síntesi: Definició del sistema a partir de les especificacions
- **Verificació:** Conjunt de proves reals i simulades per comprovar que el sistema respon als requeriments originals

