

Course guides

295201 - EQEL - Electronic Equipement

Last modified: 19/06/2020

Unit in charge: Barcelona East School of Engineering
Teaching unit: 710 - EEL - Department of Electronic Engineering.

Degree: BACHELOR'S DEGREE IN INDUSTRIAL ELECTRONICS AND AUTOMATIC CONTROL ENGINEERING (Syllabus 2009). (Optional subject).
BACHELOR'S DEGREE IN MECHANICAL ENGINEERING (Syllabus 2009). (Optional subject).

Academic year: 2020 **ECTS Credits:** 6.0 **Languages:** Catalan, Spanish

LECTURER

Coordinating lecturer: ANGEL CUADRAS TOMAS - SPARTACUS GOMARIZ CASTRO

Others: Primer quadrimestre:
FRANCISCO JOSÉ CASELLAS BENEYTO - M11, M12
ANGEL CUADRAS TOMAS - M11, M12
SPARTACUS GOMARIZ CASTRO - M11, M12

Segon quadrimestre:
FRANCISCO JOSÉ CASELLAS BENEYTO - T11, T12
ANGEL CUADRAS TOMAS - T11, T12
SPARTACUS GOMARIZ CASTRO - T11, T12

PRIOR SKILLS

-

TEACHING METHODOLOGY

-

LEARNING OBJECTIVES OF THE SUBJECT

-

STUDY LOAD

Type	Hours	Percentage
Self study	90,0	60.00
Hours small group	30,0	20.00
Hours large group	30,0	20.00

Total learning time: 150 h



CONTENTS

1. Presentación e introducción de la asignatura.

Description:

- 1.1. Definición de estructuras de los equipos. Sistemas de tres niveles (comunicación, control, energía).
- 1.2. Equipos multifísicos. Integración.
- 1.3. Sistema de energía generalizado. Escalabilidad.

Full-or-part-time: 2h

Theory classes: 2h

2. Modelos de vehículos marinos.

Description:

- 2.1. Modelo cinemático de vehículos marinos.
 - 2.1.1. Marcos de referencia.
 - 2.1.2. Transformaciones entre sistemas de referencia.
 - 2.1.3. Ángulos de Euler.
- 2.2. Dinámica de vehículos marinos.
 - 2.2.1. Fuerzas hidrostáticas. Peso y empuje. Centro de gravedad y flotabilidad.
 - 2.2.2. Fuerzas y momentos inerciales. Ecuaciones de Newton-Euler para un cuerpo rígido. Fuerzas centrífugas y de Coriolis.
 - 2.2.3. Fuerzas y momentos hidrodinámicas. Masa añadida. Fuerzas viscosas.
 - 2.2.4. Fuerzas y momentos de propulsión. Superficies de control.

Full-or-part-time: 2h

Theory classes: 2h

3. Sistema de navegación y control.

Description:

- 3.1. Principios de los sistemas de navegación.
 - 3.1.1. Navegación costera.
 - 3.1.2. Navegación por estima. Determinación de rumbo, velocidad y tiempo.
 - 3.1.3. Navegación astronómica. Cálculo de la latitud y longitud.
- 3.2. Sistemas de posicionamiento Global.
- 3.3. Dead Reckoning navegación.
 - 3.3.1. Sistemas de Navegación inerciales. Giróscopos. Acelerómetros lineales.
 - 3.3.2. Doppler Velocity Logs (DVL)
- 3.4. Posicionamiento Acústico.
 - 3.4.1. Long Baseline (LBL), Short Baseline (SBL), Ultra Short Baseline (USBL).
 - 3.4.2. GIB (GPS Intelligent Buoys)
 - 3.4.3. UWSN (Underwater Wireless Sensor Network)
- 3.5. Control guiñada y velocidad.
 - 3.5.1. Controles lineales. PID con realimentación de aceleración.
 - 3.5.2. Controles no lineales.
- 3.6. Control de trayectorias.
 - 3.6.1. Path-Following.
 - 3.6.2. Path tracking.
 - 3.6.3. Trajectory tracking.

Full-or-part-time: 3h

Theory classes: 3h

4. Sistemas de comunicación y control de misión.

Description:

- 4.1. Sistemas electrónicos de comunicación.
 - 4.1.1. El espectro electromagnético.
 - 4.1.2. Radioenlaces.
- 4.2. Servicio de telefonía móvil.
 - 4.2.1. GSM. GPRS.
 - 4.2.2. Sistemas satelitales de comunicación personal. Iridium.
- 4.3. Sistemas de control de misión
 - 4.3.1. Sistema de guiado.
 - 4.3.2. Arquitectura deliberativa, Reactiva e híbrida
 - 4.3.3. Interfaces gráficas de usuario.

Full-or-part-time: 1h

Theory classes: 1h

5. Sistemas de energía.

Description:

- 5.1. Acumulación de energía.
 - 5.1.1. Tipos de Baterías.
 - 5.1.2. Características Eléctricas de las baterías.
- 5.2. Cargas (sistema de propulsión)
 - 5.2.1. Motores.
 - 5.2.2. Sistemas electrónicos
- 5.3. Alimentación. Conversión CC/CC.
- 5.4. Medición del consumo eléctrico.
 - 5.4.1. Medidas pasivas.
 - 5.4.2. Medidas activas. Sondas Hall.

Full-or-part-time: 2h

Theory classes: 2h

6. Integración de equipos.

Description:

- 6.1. Unitat de control.
 - 6.1.1. Microcontroladors.
 - 6.1.2. PC-104.
 - 6.1.3. microPC.
- 6.2. Comunicació i adquisició.
 - 6.2.1. Tipos de buses. PCI, PCMCIA, USB.
 - 6.2.2. Puertos series, paralelos. RS232. ECP
 - 6.2.3. Dispositivos DAQ.
- 6.3. Monitorización de seguridad.
 - 6.3.1. Sensores de estado interno. Humedad/inundación. Temperatura
 - 6.3.2. Sistemas de detección de obstáculos y evasión.

Full-or-part-time: 4h

Theory classes: 4h



7. Pruebas de campo.

Description:

7.1. Pruebas estáticas.

7.2. Pruebas dinámicas

7.2.1. Planificación de la misión.

7.2.2. Resolución de conflictos

7.3. Valoración de resultados

Full-or-part-time: 1h

Theory classes: 1h

GRADING SYSTEM

-

BIBLIOGRAPHY

Basic:

- Fossen, Thor I. Marine control systems : guidance, navigation and control of ships, rigs and underwater vehicles. Trondheim: Marine Cybernetics, cop. 2002. ISBN 8292356002.

Complementary:

- Fraden, Jacob. Handbook of modern sensors : physics, designs, and applications [on line]. 4th ed. New York [etc.]: Springer-Verlag, cop. 2010 [Consultation: 04/05/2020]. Available on : <https://ebookcentral.proquest.com/lib/upcatalunya-ebooks/detail.action?docID=666935>. ISBN 9781441964663.