

Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales y de Telecomunicación

GUÍA DOCENTE DE LA ASIGNATURA

G1015 - Control Multivariable y Avanzado

Grado en Ingeniería en Electrónica Industrial y Automática
Optativa. Curso 4

Curso Académico 2019-2020

1. DATOS IDENTIFICATIVOS

Título/s	Grado en Ingeniería en Electrónica Industrial y Automática		Tipología y Curso	Optativa. Curso 4
Centro	Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales y de Telecomunicación			
Módulo / materia	MATERIA INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA MÓDULO OPTATIVO			
Código y denominación	G1015 - Control Multivariable y Avanzado			
Créditos ECTS	6	Cuatrimestre	Cuatrimestral (2)	
Web				
Idioma de impartición	Español	English friendly	No	Forma de impartición Presencial

Departamento	DPTO. TECNOLOGIA ELECTRONICA E INGENIERIA DE SISTEMAS Y AUTOMATICA			
Profesor responsable	LUCIANO ALONSO RENTERIA			
E-mail	luciano.alonso@unican.es			
Número despacho	E.T.S. de Ingenieros Industriales y de Telecomunicación. Planta: - 2. DESPACHO (S2022)			
Otros profesores	ALBERTO PURAS TRUEBA MARIA SANDRA ROBLA GOMEZ			

2. CONOCIMIENTOS PREVIOS

Automática I, Automática II

3. COMPETENCIAS GENÉRICAS Y ESPECÍFICAS DEL PLAN DE ESTUDIOS TRABAJADAS

Competencias Genéricas
Obtención del conocimiento en materias básicas y tecnológicas, que les capacite para el aprendizaje de nuevos métodos y teorías, y les dote de versatilidad para adaptarse a nuevas situaciones.
Obtención de los conocimientos para la realización de mediciones, cálculos, valoraciones, tasaciones, peritaciones, estudios, informes, planes de labores y otros trabajos análogos.
Adquisición de la capacidad de comunicarse por escrito.
Adquisición de la capacidad de comunicación interpersonal.
Adquisición de la capacidad de trabajar en equipo.
Adquisición de la capacidad de innovar.
Adquisición de la capacidad de gestionar proyectos.
Adquisición de la capacidad de resolver problemas con iniciativa, toma de decisiones, creatividad, razonamiento crítico y de comunicar y transmitir conocimientos, habilidades y destrezas en el campo de la Ingeniería Electrónica Industrial.
Competencias Específicas
Obtención de los conocimientos de regulación automática y técnicas de control y su aplicación a la automatización industrial.
Obtención de los conocimientos de principios y aplicaciones de los sistemas robotizados.
Adquisición de la capacidad para diseñar sistemas de control y automatización industrial.

3.1 RESULTADOS DE APRENDIZAJE

- Capacidad de analizar y diseñar sistemas de control utilizando técnicas avanzadas

4. OBJETIVOS

Describir los sistemas mediante representación interna con variables de estado.
 Presentar las posibilidades para el control de sistemas multivariables por realimentación del estado.
 Introducción al control óptimo de sistemas.
 Estudiar las técnicas de control de sistemas no lineales.

5. MODALIDADES ORGANIZATIVAS Y MÉTODOS DOCENTES

ACTIVIDADES	HORAS DE LA ASIGNATURA
ACTIVIDADES PRESENCIALES	
HORAS DE CLASE (A)	
- Teoría (TE)	25
- Prácticas en Aula (PA)	5
- Prácticas de Laboratorio (PL)	30
- Horas Clínicas (CL)	
Subtotal horas de clase	60
ACTIVIDADES DE SEGUIMIENTO (B)	
- Tutorías (TU)	6
- Evaluación (EV)	10
Subtotal actividades de seguimiento	16
Total actividades presenciales (A+B)	76
ACTIVIDADES NO PRESENCIALES	
Trabajo en grupo (TG)	29
Trabajo autónomo (TA)	45
Tutorías No Presenciales (TU-NP)	
Evaluación No Presencial (EV-NP)	
Total actividades no presenciales	74
HORAS TOTALES	150

6. ORGANIZACIÓN DOCENTE												
CONTENIDOS		TE	PA	PL	CL	TU	EV	TG	TA	TU-NP	EV-NP	Semana
1	CONTROL POR VARIABLES DE ESTADO Descripción de sistemas físicos mediante variables de estado. Representación interna de sistemas. Análisis de sistemas de control con variables de estado. Matriz de transición de estados. Controlabilidad y observabilidad. Realimentación de estado. Observador de estados.	12,00	2,00	16,00	0,00	8,00	4,00	12,00	24,00	0,00	0,00	1-8
2	OPTIMIZACIÓN DE SISTEMAS DE CONTROL Índices de comportamiento de los sistemas de control Optimización de los reguladores continuos y discretos. Regulador lineal óptimo cuadrático.	8,00	2,00	8,00	0,00	4,00	2,00	6,00	12,00	0,00	0,00	8-12
3	CONTROL DE SISTEMAS NO LINEALES Descripción de sistema no lineales mediante la función descriptiva. Función descriptiva de las alinealidades más comunes. Estabilidad de sistemas no lineales. Control de sistemas no lineales.	5,00	1,00	6,00	0,00	3,00	1,50	4,50	9,00	0,00	0,00	13-15
TOTAL DE HORAS		25,00	5,00	30,00	0,00	15,00	7,50	22,50	45,00	0,00	0,00	

Esta organización tiene carácter orientativo.

TE	Horas de teoría
PA	Horas de prácticas en aula
PL	Horas de prácticas de laboratorio
CL	Horas Clínicas
TU	Horas de tutoría
EV	Horas de evaluación
TG	Horas de trabajo en grupo
TA	Horas de trabajo autónomo
TU-NP	Tutorías No Presenciales
EV-NP	Evaluación No Presencial

7. MÉTODOS DE LA EVALUACIÓN

Descripción	Tipología	Eval. Final	Recuper.	%
Trabajo final	Trabajo	No	Sí	30,00
Calif. mínima	4,00			
Duración				
Fecha realización	Al final del curso			
Condiciones recuperación	Trabajo en Septiembre			
Observaciones				
Prácticas de laboratorio	Evaluación en laboratorio	No	No	20,00
Calif. mínima	0,00			
Duración				
Fecha realización	Al final del curso			
Condiciones recuperación				
Observaciones				
Examen final	Examen escrito	No	Sí	40,00
Calif. mínima	4,00			
Duración				
Fecha realización	La indicada por el Centro			
Condiciones recuperación				
Observaciones				
Realización de control durante el curso	Examen escrito	No	No	10,00
Calif. mínima	0,00			
Duración				
Fecha realización	Se indica durante el curso			
Condiciones recuperación				
Observaciones				
TOTAL				100,00
Observaciones				
La asistencia a prácticas es obligatoria para todos lo alumnos matriculados.				
Criterios de evaluación para estudiantes a tiempo parcial				
Para los alumnos a tiempo parcial se realizará un examen final con una parte de teoría y otra de prácticas, con un peso del 50% cada una.				

8. BIBLIOGRAFÍA Y MATERIALES DIDÁCTICOS

BÁSICA

José Gómez Campomanes. "Automática: Análís y diseño de los sistemas automáticos de control". Ediciones Jucar
 J. Pérez Oria. "Sistemas continuos de control". Rdiciones TDG.
 Athans M. and P. Falb. "Optimal Control: An introduction to theory and its applications". Mc Graw-Hill.
 Callier F. and C. Desoer. "Multivariable Feedback Systems". Springer-Verlag
 Khilil H. "Non linear systems". Ed. Macmillan.

Complementaria

B.C. Kuo. "Automatic control systems". Prentice-Hall

9. SOFTWARE

PROGRAMA / APLICACIÓN	CENTRO	PLANTA	SALA	HORARIO
MatLab y Simulink	ETSIIT			

10. COMPETENCIAS LINGÜÍSTICAS

- Comprensión escrita Comprensión oral
 Expresión escrita Expresión oral
 Asignatura íntegramente desarrollada en inglés

Observaciones