

Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales y de Telecomunicación

GUÍA DOCENTE DE LA ASIGNATURA

G1016 - Diseño de Sistemas de Control, Aplicaciones

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

Curso Académico 2025-2026

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	G1016 - Diseño de Sistemas de Control, Aplicaciones				
Créditos ECTS	6	Cuatrimestre	Cuatrimestral (1)		
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	MARIA SANDRA ROBLA GOMEZ				

2. CONOCIMIENTOS PREVIOS	
AUTOMÁTICA I, AUTOMÁTICA II, MICROCONTROLADORES	

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.	
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.	
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 trabajar en un entorno multilingüe y multidisciplinar.	
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.	
Competencias Específicas	
Obtención de los conocimientos de regulación automática y técnicas de control y su aplicación a la automatización industrial.	
Adquisición de la capacidad para diseñar sistemas de control y automatización industrial.	

3.1 RESULTADOS DE APRENDIZAJE

- El alumno será capaz de diseñar y sintonizar en la práctica sistemas de control de diferente naturaleza

4. OBJETIVOS

Presentar los diferentes campos de aplicación de los sistemas de control. Potencialidad y limitaciones.

Analizar y debatir diferentes alternativas de control sobre ejemplos prácticos.

Diseño e implementación de sistemas de control de diferente naturaleza.

5. MODALIDADES ORGANIZATIVAS Y MÉTODOS DOCENTES

ACTIVIDADES	HORAS DE LA ASIGNATURA
ACTIVIDADES PRESENCIALES	
HORAS DE CLASE (A)	
- Teoría (TE)	15
- Prácticas en Aula (PA)	
- Prácticas de Laboratorio Experimental (PLE)	45
- Prácticas de Laboratorio en Ordenador (PLO)	
- Prácticas Clínicas (CL)	
Subtotal horas de clase	60
ACTIVIDADES DE SEGUIMIENTO (B)	
- Tutorías (TU)	6
- Evaluación (EV)	9
Subtotal actividades de seguimiento	15
Total actividades presenciales (A+B)	75
ACTIVIDADES NO PRESENCIALES	
Trabajo en grupo (TG)	30
Trabajo autónomo (TA)	45
Tutorías No Presenciales (TU-NP)	
Evaluación No Presencial (EV-NP)	
Total actividades no presenciales	75
HORAS TOTALES	150

6. ORGANIZACIÓN DOCENTE

CONTENIDOS		TE	PA	PLE	PLO	CL	TU	EV	TG	TA	TU- NP	EV- NP	Semana
1	DISEÑO DE REGULADORES INDUSTRIALES Sistemas de control industrial. Reguladores Industriales. PIDs. Sintonización de reguladores industriales. Reguladores autosintonizados (STR y CRM).	7,50	0,00	22,50	0,00	0,00	3,00	4,50	15,00	22,50	0,00	0,00	1-8
2	DISEÑO Y APLICACIÓN DE SISTEMAS DE CONTROL Sistemas eléctricos/electrónicos Motores de corriente continua Motores de corriente alterna Motores paso a paso Codificadores incrementales y absolutos Control por modulación de ancho de pulso Control por variación de frecuencia Sistemas neumáticos Sistemas hidráulicos	7,50	0,00	22,50	0,00	0,00	3,00	4,50	15,00	22,50	0,00	0,00	8-15
TOTAL DE HORAS		15,00	0,00	45,00	0,00	0,00	6,00	9,00	30,00	45,00	0,00	0,00	

Esta organización tiene carácter orientativo.

TE	Horas de teoría
PA	Horas de prácticas en aula
PLE	Horas de prácticas de laboratorio experimental
PLO	Horas de prácticas de laboratorio en ordenador
CL	Horas de prácticas 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.	%
Primer control prácticas de laboratorio	Evaluación en laboratorio	No	Sí	30,00
Calif. mínima	0,00			
Duración	2h			
Fecha realización	A mediados del cuatrimestre			
Condiciones recuperación	Examen final extraordinario			
Observaciones				
Primer control teoría	Examen escrito	No	Sí	20,00
Calif. mínima	0,00			
Duración	2h			
Fecha realización	A mediados del cuatrimestre			
Condiciones recuperación	Examen final extraordinario			
Observaciones				
Examen final prácticas de laboratorio	Evaluación en laboratorio	Sí	Sí	30,00
Calif. mínima	0,00			
Duración	2h			
Fecha realización	La establecida por el centro			
Condiciones recuperación	Examen final extraordinario			
Observaciones				
Examen final teoría	Examen escrito	Sí	Sí	20,00
Calif. mínima	0,00			
Duración	2h			
Fecha realización	La establecida por el centro			
Condiciones recuperación	Examen final extraordinario			
Observaciones				
TOTAL				100,00
Observaciones				
Se prevé la evaluación a distancia de los trabajos, ejercicios prácticos de laboratorio y pruebas escritas, en el caso de una nueva alerta sanitaria por COVID-19 haga imposible realizar la evaluación de forma presencial.				
Criterios de evaluación para estudiantes a tiempo parcial				
Examen final con parte teórica (40%) y parte práctica (60%)				

8. BIBLIOGRAFÍA Y MATERIALES DIDÁCTICOS

BÁSICA
Landau, I.D. and Zito, G. "Digital control systems. Design, identification and implementation". Springer
Astrom, K.J. and Wittenmark, B. "Computer-controlled: theory and design". Prentice-Hall
Gajic, Z. and Lelic, M. "Modern control systems engineering". Prentice Hall
Creus Solé, A. "Neumática e hidráulica". Marcombo
Complementaria
Shinsky F. G. "Process control systems". McGraw-Hill

9. SOFTWARE

PROGRAMA / APLICACIÓN	CENTRO	PLANTA	SALA	HORARIO
Matlab / Simulink	ETSIT	-4		
NI-DAQmx	ETSIT	-4		

10. COMPETENCIAS LINGÜÍSTICAS

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

Observaciones