



UNIVERSIDAD  
POLITÉCNICA  
DE MADRID

PROCESO DE  
COORDINACIÓN DE LAS  
ENSEÑANZAS PR/CL/001



E.T.S. de Ingenieros  
Industriales

# ANX-PR/CL/001-01

## GUÍA DE APRENDIZAJE

### ASIGNATURA

**53001565 - Sistemas No Lineales**

### PLAN DE ESTUDIOS

05BH - Master Universitario En Automatica Y Robotica

### CURSO ACADÉMICO Y SEMESTRE

2022/23 - Primer semestre

## Índice

---

### Guía de Aprendizaje

1. Datos descriptivos.....	1
2. Profesorado.....	1
3. Conocimientos previos recomendados.....	2
4. Competencias y resultados de aprendizaje.....	2
5. Descripción de la asignatura y temario.....	3
6. Cronograma.....	4
7. Actividades y criterios de evaluación.....	6
8. Recursos didácticos.....	7
9. Otra información.....	8

## 1. Datos descriptivos

---

### 1.1. Datos de la asignatura

<b>Nombre de la asignatura</b>	53001565 - Sistemas No Lineales
<b>No de créditos</b>	3 ECTS
<b>Carácter</b>	Obligatoria
<b>Curso</b>	Primer curso
<b>Semestre</b>	Primer semestre
<b>Período de impartición</b>	Septiembre-Enero
<b>Idioma de impartición</b>	Castellano
<b>Titulación</b>	05BH - Master Universitario en Automatica y Robotica
<b>Centro responsable de la titulación</b>	05 - Escuela Técnica Superior De Ingenieros Industriales
<b>Curso académico</b>	2022-23

## 2. Profesorado

---

### 2.1. Profesorado implicado en la docencia

<b>Nombre</b>	<b>Despacho</b>	<b>Correo electrónico</b>	<b>Horario de tutorías</b> *
Sergio Dominguez Cabrerizo (Coordinador/a)		sergio.dominguez@upm.es	- -

\* Las horas de tutoría son orientativas y pueden sufrir modificaciones. Se deberá confirmar los horarios de tutorías con el profesorado.

## 3. Conocimientos previos recomendados

---

### 3.1. Asignaturas previas que se recomienda haber cursado

El plan de estudios Master Universitario en Automática y Robotica no tiene definidas asignaturas previas recomendadas para esta asignatura.

### 3.2. Otros conocimientos previos recomendados para cursar la asignatura

- Conocimientos sobre representación frecuencial de sistemas: diagramas de Bode y Nyquist, estabilidad relativa
- Ecuaciones diferenciales ordinarias
- Conocimientos sobre representación de sistemas mediante variables de estado: modelado, solución, controlabilidad, observabilidad, realimentación de estado, observadores

## 4. Competencias y resultados de aprendizaje

---

### 4.1. Competencias

CB06 - Poseer y comprender conocimientos que aporten una base u oportunidad de ser originales en el desarrollo y/o aplicación de ideas, a menudo en un contexto de investigación

CE02 - Capacidad para aplicar estrategias avanzadas de control

CG01 - Tener conocimientos adecuados de los aspectos científicos y tecnológicos de la automática y la robótica.

CT05 - Resuelve. Habilidad para identificar, formular y resolver problemas de ingeniería

CT11 - Usa herramientas. Habilidad para usar las técnicas, destrezas y herramientas ingenieriles modernas necesarias para la práctica de la ingeniería

## 4.2. Resultados del aprendizaje

RA24 - Analizar la estabilidad y dinámica de sistemas no lineales

RA23 - Modelar y analizar el comportamiento frecuencial de un sistema físico

## 5. Descripción de la asignatura y temario

---

### 5.1. Descripción de la asignatura

Se estudiarán diferentes métodos de análisis de estabilidad y comportamiento de sistemas dinámicos no lineales, partiendo del conocimiento de la dinámica de sistemas lineales. Se abordará asimismo el diseño de sistemas en los que se explotará el conocimiento adquirido sobre el comportamiento de los sistemas no lineales.

### 5.2. Temario de la asignatura

1. Presentación de la asignatura
2. Introducción a los sistemas no lineales
3. Flujos dinámicos en la recta
4. Flujos dinámicos en el plano
  - 4.1. Sistemas lineales
  - 4.2. Diagrama de fase
  - 4.3. Ciclos límite
5. Función descriptiva
6. Flujos de orden superior: Método de Lyapunov
7. Feedback linearization
8. Sliding mode control
9. Backstepping
10. Pasividad
11. Otras estrategias de control no lineal

## 6. Cronograma

### 6.1. Cronograma de la asignatura \*

Sem	Actividad en aula	Actividad en laboratorio	Tele-enseñanza	Actividades de evaluación
1	<b>Presentación de la asignatura</b> Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
2	<b>Introducción a los sistemas no lineales</b> Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
3	<b>Flujos en la recta</b> Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
4	<b>Flujos en el plano: sistemas lineales</b> Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
5	<b>Flujos en el plano: diagramas de fase</b> Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
6	<b>Flujos en el plano: ciclos límite</b> Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
7	<b>Función descriptiva</b> Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
8	<b>Flujos de orden superior: función de Lyapunov</b> Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
9	<b>Feedback linearization</b> Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
10	<b>Sliding mode control</b> Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
11	<b>Backstepping</b> Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
12	<b>Pasividad</b> Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
13	<b>Control sin modelo</b> Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			

14	<b>Otros métodos de control no lineal</b> Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			<b>Trabajo en grupo de desarrollo completo de un sistema de control no lineal</b> TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo Evaluación continua y sólo prueba final No presencial Duración: 35:00
15				
16				
17				

Para el cálculo de los valores totales, se estima que por cada crédito ECTS el alumno dedicará dependiendo del plan de estudios, entre 26 y 27 horas de trabajo presencial y no presencial.

\* El cronograma sigue una planificación teórica de la asignatura y puede sufrir modificaciones durante el curso derivadas de la situación creada por la COVID-19.

## 7. Actividades y criterios de evaluación

### 7.1. Actividades de evaluación de la asignatura

#### 7.1.1. Evaluación (progresiva)

Sem.	Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
14	Trabajo en grupo de desarrollo completo de un sistema de control no lineal	TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo	No Presencial	35:00	100%	5 / 10	CE02 CT11 CB06 CT05 CG01

#### 7.1.2. Prueba evaluación global

Sem	Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
14	Trabajo en grupo de desarrollo completo de un sistema de control no lineal	TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo	No Presencial	35:00	100%	5 / 10	CE02 CT11 CB06 CT05 CG01

#### 7.1.3. Evaluación convocatoria extraordinaria

Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
Trabajo en grupo / individual	TI: Técnica del tipo Trabajo Individual	Presencial	00:00	100%	5 / 10	CG01 CT11 CB06 CT05 CE02



## 7.2. Criterios de evaluación

Durante las clases tipo Lección Magistral, se irán intercalando demostraciones prácticas, así como ejercicios prácticos que los alumnos realizarán con sus computadores y las herramientas de cálculo disponibles a través de licencia de campus.

Se evaluará la adquisición de las competencias especificadas así como haber completado los resultados de aprendizaje referidos.

La prueba de evaluación consiste en la realización de un trabajo de aplicación de las técnicas de control no lineal aprendidas en la asignatura a un caso real de aplicación. El trabajo puede ser realizado de forma individual o en grupos de hasta tres personas

Se acordará con los estudiantes la posibilidad de otorgar algún peso en la nota final al trabajo realizado en clase y plasmado mediante entregas

## 8. Recursos didácticos

---

### 8.1. Recursos didácticos de la asignatura

Nombre	Tipo	Observaciones
Apuntes de clase	Recursos web	Apuntes utilizados en las clases magistrales
Bibliografía	Bibliografía	Bibliografía seleccionada para el seguimiento de la asignatura
Matlab, licencia de campus	Otros	Uso de Matlab para el desarrollo de las prácticas

## 9. Otra información

---

### 9.1. Otra información sobre la asignatura

Contribución a los ODS:

Objetivo 8, Trabajo decente y crecimiento económico: la correcta aplicación de los sistemas de control no lineal mejoran las condiciones de la producción, optimizando los recursos y mejorando el resultado final. Como consecuencia, los trabajadores pueden acceder y dedicar su esfuerzo laboral a tareas de más alto nivel, con mayor componente intelectual y por tanto más satisfactorias. Igualmente, se consigue una mejora de la productividad, que conduce a un crecimiento económico fruto de la mejora en la eficiencia global del sistema de producción.

Objetivo 9, Industria, Innovación e Infraestructura: por aplicación de los sistemas de control avanzados como los propuestos en esta asignatura, se mejora la producción industrial a través de la innovación, que viene dada por la integración en los procesos productivos de soluciones de control que mejoran el producto y dan acceso a nuevos objetivos de la producción, con la posibilidad de conseguir prestaciones y calidades no contempladas con esquemas clásicos.