



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

53001567 - Control óptimo Y Adaptativo

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.....	7

1. Datos descriptivos

1.1. Datos de la asignatura

Nombre de la asignatura	53001567 - Control óptimo y Adaptativo
No de créditos	3 ECTS
Carácter	Optativa
Curso	Primer curso
Semestre	Primer semestre
Período de impartición	Septiembre-Enero
Idioma de impartición	Castellano
Titulación	05BH - Master Universitario en Automatica y Robotica
Centro responsable de la titulación	05 - Escuela Técnica Superior De Ingenieros Industriales
Curso académico	2022-23

2. Profesorado

2.1. Profesorado implicado en la docencia

Nombre	Despacho	Correo electrónico	Horario de tutorías *
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 Automatica y Robotica no tiene definidas asignaturas previas recomendadas para esta asignatura.

3.2. Otros conocimientos previos recomendados para cursar la asignatura

- Programación lineal y no lineal
- Representación de sistemas dinámicos con variables de estado

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.

CT01 - Aplica. Habilidad para aplicar conocimientos científicos, matemáticos y tecnológicos en sistemas relacionados con la práctica de la ingeniería.

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

4.2. Resultados del aprendizaje

RA28 - Aplicar técnicas básicas de control adaptativo

RA27 - Diseñar leyes de control atendiendo a criterios de optimización basados en comportamientos dinámicos

5. Descripción de la asignatura y temario

5.1. Descripción de la asignatura

En esta asignatura se estudiarán procedimientos de diseño de leyes de control de sistemas dinámicos basadas en criterios de optimalidad. Asimismo, se estudiarán procedimientos básicos de diseño de sistemas de control mediante procedimientos adaptativos, atendiendo a distintos enfoques del problema.

Durante este curso, y mientras duren las restricciones impuestas por la pandemia, las clases se impartirán en el aula a parte de los alumnos, mientras que el resto seguirá la retransmisión de forma síncrona. Los alumnos presentes en el aula irán rotando para que todos en algún momento sigan la clase desde el aula

5.2. Temario de la asignatura

1. Introducción al control óptimo.
2. Programación dinámica. Principio de optimalidad
3. Diseño de leyes de control mediante métodos variacionales
4. Formulación hamiltoniana. Principio del máximo
5. Regulador lineal óptimo
6. Introducción al control adaptativo
7. Reguladores autoajustables. Autosintonía
8. Planificación de ganancias
9. Control con modelo de referencia
10. Control L1

6. Cronograma

6.1. Cronograma de la asignatura *

Sem	Actividad en aula	Actividad en laboratorio	Tele-enseñanza	Actividades de evaluación
1	Presentación de la asignatura Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
	Introducción al control adaptativo. Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
2	Inicios del control adaptativo. Planificación de ganancias Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
3	Reguladores autoajustables. Autosintonía Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
4	Control con modelo de referencia. MRAC Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
5	Control L1 Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
6	Introducción al control óptimo Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
	Introducción a MPC Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
7	MPC Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
8	Programación dinámica Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
9	Programación dinámica Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
10	Formulación hamiltoniana. Diseño de leyes de control Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			

11	Principio del máximo Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
12	Principio del máximo Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
13	Regulador lineal óptimo Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
14	Regulador lineal óptimo Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
15				
16				Prueba final TI: Técnica del tipo Trabajo Individual Evaluación continua y sólo prueba final Presencial Duración: 00:00
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
16	Prueba final	TI: Técnica del tipo Trabajo Individual	Presencial	00:00	100%	5 / 10	CT05 CT01 CE02 CG01 CB06

7.1.2. Prueba evaluación global

Sem	Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
16	Prueba final	TI: Técnica del tipo Trabajo Individual	Presencial	00:00	100%	5 / 10	CT05 CT01 CE02 CG01 CB06

7.1.3. Evaluación convocatoria extraordinaria

No se ha definido la evaluación extraordinaria.

7.2. Criterios de evaluación

La asignatura se evalúa a través de la realización de un trabajo de aplicación de los conceptos expuestos a un caso práctico.

Se acordará la posibilidad de otorgar algún peso de la calificación final al trabajo realizado en el aula a través de entregas.

8. Recursos didácticos

8.1. Recursos didácticos de la asignatura

Nombre	Tipo	Observaciones
Bibliografía recomendada	Bibliografía	
Transparencias de clase	Otros	

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.