



UNIVERSIDAD
POLITÉCNICA
DE MADRID

PROCESO DE
COORDINACIÓN DE LAS
ENSEÑANZAS PR/CL/001



E.T.S. de Ingeniería de
Sistemas Informáticos

ANX-PR/CL/001-01

GUÍA DE APRENDIZAJE

ASIGNATURA

615000844 - Sistemas De Control

PLAN DE ESTUDIOS

61TI - Grado En Tecnologías Para La Sociedad De La Informacion

CURSO ACADÉMICO Y SEMESTRE

2022/23 - Segundo 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.....	6
7. Actividades y criterios de evaluación.....	9
8. Recursos didácticos.....	12
9. Otra información.....	13

1. Datos descriptivos

1.1. Datos de la asignatura

Nombre de la asignatura	615000844 - Sistemas de Control
No de créditos	6 ECTS
Carácter	Optativa
Curso	Tercero curso
Semestre	Sexto semestre
Período de impartición	Febrero-Junio
Idioma de impartición	Castellano
Titulación	61TI - Grado en Tecnologías para la Sociedad de la Información
Centro responsable de la titulación	61 - Escuela Técnica Superior De Ingeniería De Sistemas Informáticos
Curso académico	2022-23

2. Profesorado

2.1. Profesorado implicado en la docencia

Nombre	Despacho	Correo electrónico	Horario de tutorías *
Norberto Cañas De Paz (Coordinador/a)	4410	norberto.canas@upm.es	L - 17:00 - 19:00 X - 11:00 - 15:00 J - 19:00 - 21:00

* 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

- Álgebra
- Análisis Matemático
- Programación Concurrente Y Avanzada

3.2. Otros conocimientos previos recomendados para cursar la asignatura

El plan de estudios Grado en Tecnologías para la Sociedad de la Información no tiene definidos otros conocimientos previos para esta asignatura.

4. Competencias y resultados de aprendizaje

4.1. Competencias

OB05 - Capacidad para concebir, desarrollar y mantener sistemas, servicios y aplicaciones informáticas empleando los métodos de la ingeniería del software como instrumento para el aseguramiento de su calidad, de acuerdo con los conocimientos adquiridos según lo establecido en el apartado 5 del anexo II de la resolución de la Secretaría General de Universidades de 8 de junio de 2009 (BOEA-2009-12977).

4.2. Resultados del aprendizaje

RA473 - Analiza el comportamiento en régimen permanente de sistemas SISO y LTI.

RA476 - Realiza el análisis de estabilidad de sistemas SISO y LTI.

RA477 - Entiende, plantea y simplifica diagramas de bloques de sistemas SISO y LTI.

RA475 - Obtiene la función de transferencia, en el plano de Laplace y Z, para componentes (SISO y LTI) descritos con ecuaciones diferenciales.

RA474 - Analiza el comportamiento en régimen transitorio de sistemas de primer y segundo orden con coeficientes constantes.

RA478 - Diseña sistemas de control para sistemas estables SISO y LTI.

5. Descripción de la asignatura y temario

5.1. Descripción de la asignatura

Una parte muy significativa de los **sistemas informáticos empotrados** son **sistemas de control**. En esencia un sistema empotrado de control es un sistema informático que controla a otro sistema. El ámbito de intervención, para los especialistas en la materia, es de un tamaño inmenso y abarca escenarios tan *sencillos* como controlar las diferentes actividades de una lavadora a situaciones más *complejas* como aterrizar de forma automática un avión.

Los sistemas de control no admiten desarrollos planteados sin rigor formal, por verse abocados ineludiblemente al fracaso (salvo en situaciones triviales). Ello justifica la necesidad de formar específicamente a los ingenieros que tienen interés por esta línea de desarrollo profesional.

La asignatura introduce al estudiante en el análisis de sistemas y en el diseño de controladores discretos que deberán ejecutarse en dispositivos programables.

5.2. Temario de la asignatura

1. Introducción

- 1.1. Definición de sistema de control
- 1.2. Sistemas de lazo abierto y sistemas de lazo cerrado
- 1.3. Sistemas SISO y sistemas MIMO
- 1.4. Clasificación de estrategias de control

2. Transformada de Laplace

- 2.1. Definición
- 2.2. Propiedades
- 2.3. Tabla de transformadas
- 2.4. Transformada inversa
- 2.5. Respuesta en frecuencia de sistemas estables

3. Transformada Z

- 3.1. Definición
- 3.2. Propiedades
- 3.3. Tabla de transformadas
- 3.4. Obtención de la transformada Z por medio de la integral de convolución
- 3.5. Ecuación en diferencias asociada a una función de transferencia en Z
- 3.6. Principio de causalidad
- 3.7. Simulación de sistemas y programación de controladores

4. Diagramas de bloques y diagramas de flujo de señal

- 4.1. Diagramas de bloques
 - 4.1.1. Introducción
 - 4.1.2. Teoremas de transformación
 - 4.1.3. Reglas de reducción
- 4.2. Diagramas de flujo de señal
 - 4.2.1. Introducción
 - 4.2.2. Regla de Mason

5. Régimen transitorio de sistemas discretos

5.1. Sistemas de primer orden

5.2. Sistemas de segundo orden

6. Régimen permanente de sistemas discretos

6.1. Estabilidad

6.2. Error

6.3. Sensibilidad

7. Herramientas y entornos de desarrollo para sistemas de control

7.1. Herramientas de simulación

7.2. Herramientas de cálculo simbólico

7.3. Entornos de programación

8. Métodos de diseño de sistemas de control para sistemas SISO-LTI

8.1. Diseño directo

8.2. Introducción a métodos clásicos de control para sistemas SISO-LTI

9. Introducción a sistemas de control multivariable

9.1. Representación en espacio de estados

9.2. Obtención de ecuación de estado y salida de sistemas SISO-LTI a partir de su función de transferencia

9.3. Solución de la ecuación de estado de sistemas lineales continuos

9.4. Solución de la ecuación de estado de sistemas lineales discretos

9.5. Modelado discreto en espacio de estados de un sistema continuo

9.6. Estabilidad asintótica

9.7. Estabilidad en el sentido de Lyapunov

9.8. Diseño de controladores en espacio de estados para sistemas LTI por realimentación del estado y realimentación de la salida

6. Cronograma

6.1. Cronograma de la asignatura *

Sem	Actividad en aula	Actividad en laboratorio	Tele-enseñanza	Actividades de evaluación
1	Tema 1 Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral Tema 2 Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
2	Tema 2 Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Presentación de una herramienta de cálculo simbólico (WxMaxima) Duración: 02:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
3	Tema 2 Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral Tema 4 Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
4	Tema 4 Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Práctica de obtención de transformada de Laplace con una herramienta de cálculo simbólico. Duración: 01:30 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		Evaluación práctica. Transformada de Laplace. RA475. EP: Técnica del tipo Examen de Prácticas Evaluación continua Presencial Duración: 00:30
5	Tema 3 Duración: 04:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			Evaluación teoría. Diagramas de bloques. RA477. ET: Técnica del tipo Prueba Telemática Evaluación continua Presencial Duración: 02:00
6	Tema 5. Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Práctica de obtención de transformada Z con una herramienta de cálculo simbólico. Duración: 01:30 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		Evaluación práctica. Transformada Z. RA475. EP: Técnica del tipo Examen de Prácticas Evaluación continua Presencial Duración: 00:30
7	Tema 5. Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Práctica de simulación de un sistema real. Duración: 02:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		Evaluación teoría. Transformada de Laplace. RA475. ET: Técnica del tipo Prueba Telemática Evaluación continua Presencial Duración: 01:00

8	<p>Tema 6. Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>	<p>Práctica de simulación de un sistema real. Duración: 02:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio</p>		<p>Evaluación práctica. Simulación de un sistema real. RA475, RA477. EP: Técnica del tipo Examen de Prácticas Evaluación continua Presencial Duración: 00:30</p> <p>Evaluación teoría. Transformada Z. RA475. ET: Técnica del tipo Prueba Telemática Evaluación continua Presencial Duración: 01:00</p>
9	<p>Tema 6. Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>	<p>Práctica de obtención y simulación de sistemas de primer y segundo orden con condicionantes en régimen transitorio. Duración: 01:30 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio</p>		<p>Evaluación práctica. Régimen transitorio. RA476, RA474. EP: Técnica del tipo Examen de Prácticas Evaluación continua Presencial Duración: 00:30</p>
10	<p>Tema 8. Duración: 04:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>			
11	<p>Tema 8. Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>	<p>Práctica de desarrollo de "scripts" para la obtención de modelos con condicionantes en régimen transitorio y en régimen permanente. Duración: 01:30 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio</p>		<p>Evaluación prácticas. Régimen permanente. RA476, RA473. EP: Técnica del tipo Examen de Prácticas Evaluación continua Presencial Duración: 00:30</p>
12	<p>Tema 9. Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>	<p>Práctica de diseño directo sobre un sistema SISO-LTI Duración: 02:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio</p>		<p>Evaluación teoría. Régimen transitorio y régimen permanente. RA476, RA474, RA473. ET: Técnica del tipo Prueba Telemática Evaluación continua Presencial Duración: 01:00</p>
13	<p>Tema 9. Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>	<p>Práctica de diseño directo sobre un sistema SISO-LTI Duración: 02:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio</p>		
14	<p>Tema 9. Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>	<p>Práctica de diseño directo sobre un sistema SISO-LTI Duración: 01:30 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio</p>		<p>Evaluación práctica. Diseño directo. RA478. EP: Técnica del tipo Examen de Prácticas Evaluación continua Presencial Duración: 00:30</p>
15		<p>Control de sistemas con computador representados en espacio de estados. Duración: 04:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio</p>		<p>Evaluación teoría. Diseño directo. RA478. ET: Técnica del tipo Prueba Telemática Evaluación continua Presencial Duración: 01:00</p>
16		<p>Control de sistemas con computador representados en espacio de estados. Duración: 03:30 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio</p>		<p>Evaluación práctica. Controlador diseñado en espacio de estados. RA478. EP: Técnica del tipo Examen de Prácticas Evaluación continua Presencial Duración: 00:30</p>

17				Exámenes de recuperación para los alumnos que deseen subir nota en alguno de los ejercicios de teoría ET: Técnica del tipo Prueba Telemática Evaluación continua Presencial Duración: 04:00
----	--	--	--	--

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
4	Evaluación práctica. Transformada de Laplace. RA475.	EP: Técnica del tipo Examen de Prácticas	Presencial	00:30	10%	0 / 10	
5	Evaluación teoría. Diagramas de bloques. RA477.	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	Presencial	02:00	10%	0 / 10	
6	Evaluación práctica. Transformada Z. RA475.	EP: Técnica del tipo Examen de Prácticas	Presencial	00:30	10%	0 / 10	
7	Evaluación teoría. Transformada de Laplace. RA475.	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	Presencial	01:00	5%	0 / 10	
8	Evaluación práctica. Simulación de un sistema real. RA475, RA477.	EP: Técnica del tipo Examen de Prácticas	Presencial	00:30	10%	0 / 10	
8	Evaluación teoría. Transformada Z. RA475.	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	Presencial	01:00	5%	0 / 10	
9	Evaluación práctica. Régimen transitorio. RA476, RA474.	EP: Técnica del tipo Examen de Prácticas	Presencial	00:30	10%	0 / 10	
11	Evaluación prácticas. Régimen permanente. RA476, RA473.	EP: Técnica del tipo Examen de Prácticas	Presencial	00:30	10%	0 / 10	

12	Evaluación teoría. Régimen transitorio y régimen permanente. RA476, RA474, RA473.	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	Presencial	01:00	5%	0 / 10	
14	Evaluación práctica. Diseño directo. RA478.	EP: Técnica del tipo Examen de Prácticas	Presencial	00:30	10%	0 / 10	OB05
15	Evaluación teoría. Diseño directo. RA478.	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	Presencial	01:00	5%	0 / 10	OB05
16	Evaluación práctica. Controlador diseñado en espacio de estados. RA478.	EP: Técnica del tipo Examen de Prácticas	Presencial	00:30	10%	0 / 10	
17	Exámenes de recuperación para los alumnos que deseen subir nota en alguno de los ejercicios de teoría	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	Presencial	04:00	0%	0 / 10	

7.1.2. Prueba evaluación global

No se ha definido la evaluación sólo por prueba final.

7.1.3. Evaluación convocatoria extraordinaria

Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
Examen final teoría (RA503, RA497, RA498, RA499, RA500, RA501).	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	Presencial	04:00	30%	0 / 10	OB05
Examen final prácticas (RA497, RA498, RA499, RA500, RA501, RA503)	PI: Técnica del tipo Presentación Individual	Presencial	08:00	70%	0 / 10	OB05

7.2. Criterios de evaluación

Evaluación **continua**.

1. La puntuación obtenida en cada uno de los ejercicios que contribuyen a la evaluación será proporcional al conjunto de preguntas correctamente contestadas, en el caso de la teoría, o al conjunto de apartados correctamente realizados, en el caso de las prácticas.
2. La nota final de la asignatura se obtiene sumando la nota de cada una de las pruebas realizadas, teniendo en consideración el peso declarado para las mismas en el apartado "Actividades de evaluación".
3. En el caso de **evaluación continua** se ofrecerá una segunda oportunidad para subir nota (salvo causas de fuerza mayor) para cada una de las pruebas teóricas.
4. Para aprobar la asignatura es necesario obtener una nota global igual o mayor que 5.

Convocatoria **extraordinaria**.

1. Los alumnos que opten por examinarse en la convocatoria extraordinaria serán evaluados con 2 pruebas independientes.
 1. **Prueba de teoría.** Consistirá en un examen de conocimientos teóricos equivalentes en esfuerzo y extensión a todas las pruebas de teoría que realizan los alumnos de evaluación continua. Peso en la nota 30%.
 2. **Prueba práctica.** Consistirá en un examen en el que deberá afrontarse el desarrollo de unos ejercicios prácticos, equivalentes en esfuerzo y extensión a todas las pruebas prácticas realizadas por los alumnos de evaluación continua. Peso en la nota 70%.
2. Para aprobar la asignatura es necesario obtener una nota global igual o mayor que 5.

8. Recursos didácticos

8.1. Recursos didácticos de la asignatura

Nombre	Tipo	Observaciones
Ogata, K. (1990): Ingeniería de Control Moderna. Prentice Hall.	Bibliografía	
Ogata, K. (1995): Sistemas de Control en Tiempo Discreto. Prentice Hall.	Bibliografía	
Franklin, G.; Powell, J.; Workman, M. (1990): Digital Control of Dynamic Systems. Addison-Wesley.	Bibliografía	
Brogan, W. (1991): Moder Control Theory. Prentice Hall.	Bibliografía	
Astrom, K.; Wittenmark, B. (1988): Sistemas Controlados por Computador. Paraninfo.	Bibliografía	
Bolzern, P.; Scattolini, R.; Schiavoni, N. (2008): Fundamentos de control automático. McGraw-Hill.	Bibliografía	
Computadores de prácticas.	Equipamiento	Conjunto de computadores con la configuración adecuada para poder realizar prácticas de análisis, diseño y simulación de sistemas de control.
Moodle	Recursos web	Moodle de la asignatura alojado en el servidor Moodle de la UPM.

9. Otra información

9.1. Otra información sobre la asignatura

Los sistemas de control informáticos son en ocasiones la única alternativa razonable de control para muchos sistemas. Tener una buena preparación en la materia abre un extenso abanico de ámbitos en los que se puede intervenir y por ello es una alternativa interesante de desarrollo profesional.