



FACULTAD DE CIENCIA Y TECNOLOGÍA

ESCUELA DE INGENIERÍA ELECTRÓNICA

1. Datos generales

Materia: TEORÍA DE CONTROL MODERNO
Código: ELE0606
Paralelo: D
Periodo : Marzo-2024 a Junio-2024
Profesor: TORRES SALAMEA HUGO MARCELO
Correo electrónico: htorres@uazuay.edu.ec

Nivel: 6

Distribución de horas.

Docencia	Práctico	Autónomo: 16		Total horas
		Sistemas de tutorías	Autónomo	
32	32		16	80

Prerrequisitos:

Código: ELE0501 Materia: SEÑALES Y SISTEMAS

2. Descripción y objetivos de la materia

En esta asignatura se caracteriza matemáticamente los sistemas, se analiza su estabilidad. Se estudian los diferentes sistemas de control para diferentes situaciones y se analiza la retroalimentación como elemento para obtener sistemas más robustos y estables. Se analizan diferentes aproximaciones para el análisis matemático del comportamiento de sistemas.

Teoría de Control Moderno es una asignatura que le provee al estudiante herramientas para la caracterización de sistemas en general y de control en específico. Utiliza muchos de los conocimientos adquiridos con anterioridad en la carrera y trata de dar una visión amplia del concepto de sistema para brindarle al futuro Ingeniero Electrónico una concepción amplia para caracterizarlos matemáticamente y los mecanismos para su análisis matemático.

La teoría de control es una disciplina multidisciplinaria. Cubre muchas ramas de la ciencia y del ingeniería por lo que para estudiarla se utilizan conceptos de física, matemática y otros, que han sido acumulados por el estudiante durante la carrera.

3. Objetivos de Desarrollo Sostenible



4. Contenidos

1	INTRODUCCIÓN
1.1	Introducción al Control Automático de Procesos
1.2	Ejemplos de sistemas de control
1.3	Control de lazo Cerrado Vs. Control de lazo abierto.
1.4	Aplicaciones prácticas
2	FUNDAMENTOS MATEMÁTICOS
2.1	Conceptos sobre variables complejas

2.2	Ecuaciones diferenciales
2.3	Transformada de Laplace, inversa y aplicaciones en solución de ecuaciones diferenciales
2.4	Algebra Matricial
2.5	Forma matricial de las ecuaciones de estado
2.6	Ecuaciones diferenciales
2.7	La transformada z
2.8	Aplicaciones prácticas
3	FUNCIONES DE TRANSFERENCIA, DIAGRAMA DE BLOQUE Y GRÁFICOS DE FLUJO DE SEÑAL
3.1	Respuesta al impulso y función de transferencia de sistemas lineales
3.2	Diagrama de bloques
3.3	Estudio de los gráficos de flujo de señal
3.4	Diagramas de estado
3.5	Función de transferencia de sistemas en tiempo discreto
3.6	Aplicaciones prácticas
4	MODELO MATEMÁTICO DE SISTEMAS LINEALES
4.1	Modelado en el espacio de estados
4.2	Representación en el espacio de estado de sistemas dinámicos
4.3	Sistemas mecánicos
4.4	Sistemas eléctricos
4.5	Sistemas de Nivel de líquidos
4.6	Sistemas térmicos
4.7	Linealización de sistemas no lineales
4.8	Amplificadores operacionales
4.9	Aplicaciones prácticas
5	ANÁLISIS DE LA RESPUESTA TRANSITORIA
5.1	Sistemas de primer orden
5.2	Sistemas de segundo orden
5.3	Aplicaciones prácticas
6	ACCIONES BÁSICAS DE CONTROL Y RESPUESTAS DE SISTEMAS DE CONTROL
6.1	Acciones básicas de control
6.2	Efectos de las acciones de control integral y derivativa sobre el desempeño de un sistemas
6.3	Sistemas de orden superior
6.4	Criterios de estabilidad de Routh
6.5	Tipos de controladores
7	ANÁLISIS DEL LUGAR GEOMÉTRICO DE LAS RAICES
7.1	Gráfica del lugar geométrico de las raíces
7.2	Reglas generales para construir lugar geométrico de las raíces
7.3	Análisis de sistemas de control mediante el lugar geométrico de las raíces
7.4	Diseño de control mediante el método del lugar geométrico de las raíces

5. Sistema de Evaluación

Resultado de aprendizaje de la carrera relacionados con la materia

Resultado de aprendizaje de la materia

Evidencias

. Analiza modelos matemáticos, físicos y estadísticos para la solución de problemas reales e hipotéticos en la ingeniería electrónica.

-El estudiante es capaz de desarrollar diferentes sistemas de control con realimentación, mediante el empleo del Método del lugar geométrico de las raíces

-Evaluación escrita
-Investigaciones
-Prácticas de laboratorio

-El estudiante es capaz de utilizar las herramientas matemáticas para modelar diferentes sistemas de control

-Evaluación escrita
-Investigaciones
-Prácticas de laboratorio

Desglose de evaluación

Evidencia	Descripción	Contenidos sílabo a evaluar	Aporte	Calificación	Semana
Evaluación escrita	Se evaluará sobre los capítulos 1 y 2	FUNDAMENTOS MATEMÁTICOS, INTRODUCCIÓN	APORTE	6	Semana: 4 (18-MAR-24 al 23-MAR-24)
Prácticas de laboratorio	Se evaluará las prácticas y los informes del capítulo 1 y 2	FUNDAMENTOS MATEMÁTICOS, INTRODUCCIÓN	APORTE	4	Semana: 4 (18-MAR-24 al 23-MAR-24)
Evaluación escrita	Se evaluará sobre los capítulos 3 y 4	FUNCIONES DE TRANSFERENCIA, DIAGRAMA DE BLOQUE Y GRÁFICOS DE FLUJO DE SEÑAL, MODELO MATEMÁTICO DE SISTEMAS LINEALES	APORTE	4	Semana: 8 (15-ABR-24 al 20-ABR-24)
Investigaciones	Se evaluará la sustentación y el informe de la investigación relacionado con el capítulo 4	MODELO MATEMÁTICO DE SISTEMAS LINEALES	APORTE	3	Semana: 8 (15-ABR-24 al 20-ABR-24)
Prácticas de laboratorio	Se evaluará las prácticas y los informes de los capítulos 3 y 4	FUNCIONES DE TRANSFERENCIA, DIAGRAMA DE BLOQUE Y GRÁFICOS DE FLUJO DE SEÑAL, MODELO MATEMÁTICO DE SISTEMAS LINEALES	APORTE	3	Semana: 8 (15-ABR-24 al 20-ABR-24)
Evaluación escrita	Se evaluará sobre los capítulos 5 y 6	ACCIONES BÁSICAS DE CONTROL Y RESPUESTAS DE SISTEMAS DE CONTROL, ANÁLISIS DE LA RESPUESTA TRANSITORIA	APORTE	6	Semana: 12 (13-MAY-24 al 18-MAY-24)
Prácticas de laboratorio	Se evaluará las prácticas y los informes de los capítulos 5 y 6	ACCIONES BÁSICAS DE CONTROL Y RESPUESTAS DE SISTEMAS DE CONTROL, ANÁLISIS DE LA RESPUESTA TRANSITORIA	APORTE	4	Semana: 12 (13-MAY-24 al 18-MAY-24)
Evaluación escrita	Sobre toda la asignatura	ACCIONES BÁSICAS DE CONTROL Y RESPUESTAS DE SISTEMAS DE CONTROL, ANÁLISIS DE LA RESPUESTA TRANSITORIA, ANÁLISIS DEL LUGAR GEOMÉTRICO DE LAS RAÍCES, FUNCIONES DE TRANSFERENCIA, DIAGRAMA DE BLOQUE Y GRÁFICOS DE FLUJO DE SEÑAL, FUNDAMENTOS MATEMÁTICOS, INTRODUCCIÓN, MODELO MATEMÁTICO DE SISTEMAS LINEALES	EXAMEN	20	Semana: 16 (10-JUN-24 al 11-JUN-24)
Evaluación escrita	Sobre toda la asignatura	ACCIONES BÁSICAS DE CONTROL Y RESPUESTAS DE SISTEMAS DE CONTROL, ANÁLISIS DE LA RESPUESTA TRANSITORIA, ANÁLISIS DEL LUGAR GEOMÉTRICO DE LAS RAÍCES, FUNCIONES DE TRANSFERENCIA, DIAGRAMA DE BLOQUE Y GRÁFICOS DE FLUJO DE SEÑAL, FUNDAMENTOS MATEMÁTICOS, INTRODUCCIÓN, MODELO MATEMÁTICO DE SISTEMAS LINEALES	SUPLETORIO	20	Semana: 19-20 (al)

Metodología

Descripción	Tipo horas
La metodología utilizada para la enseñanza de la asignatura de teoría de control moderno será de manera activa aplicado el sistema de aula invertida donde los estudiantes estudien y preparen las lecciones fuera de clases para posteriormente con la ayuda del docente se refuerce los conocimientos; además, se desarrollará ejercicios y problemas, los mismos que permitirán profundizar y consolidar los conceptos adquiridos, luego de los temas analizados se pondrán en práctica, Los mismos, mediante la Elaboración de prácticas en el laboratorio, las mismas, que deberán culminar con los informes correspondientes, adicionalmente, se enviará investigaciones adicionales que permitan profundizar temas de interés específico para el desarrollo del estudiante, los mismos que podrán ser expuestos o presentados con un informe. Existirán temas específicos en los que se requiera efectuar simulaciones asistidas por computadora con el fin de que el estudiante se familiarice con este tipo de herramientas de diseño de ingeniería.	Autónomo
En la asignatura de teoría de control moderno se utilizará: a) Método activo donde el alumno participará directamente al resolver los problemas y proyectos. b) Se aplicará el método deductivo puesto que se dará al estudiante un ejercicio determinado y el realizará los cálculos correspondientes. Técnicas: a) Se utilizará una técnica expositiva para explicar el contenido de cada tema. b) Se aplicará la técnica de demostración ya que el alumno realizará las prácticas determinadas con sus informes respectivos al finalizar cada capítulo.	Total docencia

Criterios de evaluación

Descripción	Tipo horas
a) Se realizará una evaluación de los ejercicios resueltos por los estudiantes en casa. b) Se evaluará las investigaciones que realicen los estudiantes relacionados con determinados capítulos, además se evaluará los informe de las diferentes simulaciones realizadas en MatLab.	Autónomo
Los estudiantes para cada aporte deberán entregar los informes donde se involucre los conocimientos adquiridos durante cada período de evaluación, el mismo, que se evaluará de forma individual. Para la calificación global del aporte se tendrá en cuenta la prueba escrita, prácticas de laboratorio (simulaciones), trabajos en clases, en cada una de estas actividades se tendrá en cuenta la honestidad, el aporte personal, de tal manera de evitar el plagio y la copia, se considerará también la ortografía, redacción y puntualidad.	Total docencia

6. Referencias

Bibliografía base

Libros

Autor	Editorial	Título	Año	ISBN
OGATA	Prentice Hall	INGENIERIA DE CONTROL MODERNO	2010	9788483226605
BENJAMIN C KUO	Prentice Hall	SISTEMAS DE CONTROL AUTOMÁTICO	1996	DL: 978-968-88072-3-1

Web

Software

Revista

Bibliografía de apoyo

Libros

Web

Autor	Título	Url
Lucía Agud Albesa - María Leonor Pla Ferrando	Matlab para matemáticas en ingenierías	https://elibro.net/es/ereader/uazuay/57407
Ramón P. Neco García, Oscar Reinoso García,	Apuntes de Sistemas de control	https://elibro.net/es/ereader/uazuay/62263

Software

Autor	Título	Url	Versión
MATHWORKS	MATLAB & SIMULINK		2015-2023

Revista

Docente

Director/Junta

Fecha aprobación: 19/02/2024

Estado: Aprobado