

PLAN DOCENTE DE LA ASIGNATURA

Curso académico: 2025/2026

Identificación y características de la asignatura													
Código	501104		Créditos ECTS	6									
Denominación (español)	Control Automático												
Denominación (inglés)	Automatic Control												
Titulaciones	Grado en Ingeniería Electrónica y Automática (Rama Industrial)												
Centro	Escuela de Ingenierías Industriales												
Semestre	6	Carácter	Obligatoria										
Módulo	Tecnología Específica Electrónica Industrial y Automática												
Materia	Automatización y Control												
Profesor/es													
Nombre	Despacho	Correo-e		Página web									
Blas M Vinagre Jara	D1.7	bvinagre@unex.es											
Inés Tejado Balsera	D1.12.X	itejbal@unex.es											
Área de conocimiento	Ingeniería de Sistemas y Automática												
Departamento	Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática												
Profesor coordinador (si hay más de uno)	Blas M. Vinagre Jara												
Competencias (ver tabla en http://bit.ly/competenciasGrados)													
Competencias Básicas	Marcar con una "X"	Competencias Generales	Marcar con una "X"	Competencias Transversales	Marcar con una "X"	Competencias Específicas FB	Marcar con una "X"	Competencias Específicas CRI	Marcar con una "X"	Competencias Específicas TE	Marcar con una "X"	Competencias Específicas TE y CETFG	Marcar con una "X"
CB1		CG1	X	CT1	X	CEFB1		CECRI1		CETE1		CETE11	X
CB2		CG2	X	CT2	X	CEFB2		CECRI2		CETE2		CETE12	
CB3		CG3	X	CT3	X	CEFB3		CECRI3		CETE3		CETE13	
CB4		CG4	X	CT4	X	CEFB4		CECRI4		CETE4		CETE14	
CB5		CG5	X	CT5	X	CEFB5		CECRI5		CETE5		CETE15	
		CG6	X	CT6	X	CEFB6		CECRI6		CETE6		CETE16	
		CG7	X	CT7	X			CECRI7		CETE7	X	CETE17	
		CG8	X	CT8	X			CECRI8		CETE8	X	CETE18	
		CG9	X	CT9	X			CECRI9		CETE9		CETE19	
		CG10	X					CECRI10		CETE10		CETE20	
		CG11	X					CECRI11				CETFG	
								CECRI12					
Contenidos													
Breve descripción del contenido													
Acciones de control. Técnicas frecuenciales y técnicas en el espacio de estados. Cuestiones generales sobre las actividades prácticas: 1.Los seminarios se dedicarán a la resolución de problemas y casos de estudio. 2.En las prácticas de laboratorio se utilizará un servomotor y un péndulo invertido tipo rotatorio o de Furuta.													

Temario de la asignatura

Denominación del tema 1: Introducción al control automático
 Contenidos del tema 1: Conceptos básicos. Efectos de la realimentación. Elementos básicos de un sistema de control realimentado. Breve reseña histórica.

Actividades prácticas:

Seminario 1. Duración: 1h

Seminario 2. Duración: 1,5h

Denominación del tema 2: Comportamiento dinámico de sistemas LIT
 Contenidos del tema 2: Sistemas LIT. Respuesta temporal. Respuesta en frecuencia. Análisis en el plano complejo: lugar de las raíces. Estabilidad.

Actividades prácticas:

Seminario 3. Duración: 2h

Denominación del tema 3: Diseño de compensadores
 Contenidos del tema 3: Generalidades sobre compensadores. Diseño utilizando el lugar de las raíces. Diseño utilizando la respuesta en frecuencia. El PID como límite del compensador atraso-adelanto.

Actividades prácticas:

Seminario 4. Duración: 2h

Práctica 1: Compensación. Duración: 2h

Práctica 2: Controladores PID. Duración: 2h

Denominación del tema 4: Diseño de controladores en el espacio de estados
 Contenidos del tema 4: Modelos de estado. Controlabilidad. Ley de control: realimentación de estados. Observabilidad. Observador de estados: realimentación de salida. Estructura general del controlador.

Actividades prácticas:

Seminario 5. Duración: 2h

Seminario 6. Duración: 2h

Práctica 3: Modelo de estados del sistema completo. Duración: 2h

Práctica 4: Control de balance: doble PID. Duración: 2h

Práctica 5: Control de balance: realimentación de estados. Duración: 2h

Práctica 6: Control de balance: realimentación de salida. Duración: 2h

Actividades formativas

Horas de trabajo del estudiante por tema		Total	Actividades prácticas				Actividad de seguimiento	No presencial
Tema	Total	GG	PCH	LAB	ORD	SEM	TP	EP
1	12	2				2,5	1,5	6
2	31	8				2		21
3	38,5	8		4		2	1,5	23
4	44	8		8		4		24
Evaluación	24,5	4						20,5
Act. Ev.1	7,5	1						6,5
Act. Ev.2	7	1						6
Prueba Final	10	2						8
TOTAL	150	30		12		10,5	3	94,5

GG: Grupo Grande (100 estudiantes).
PCH: prácticas clínicas hospitalarias (7 estudiantes)
LAB: prácticas laboratorio o campo (15 estudiantes)
ORD: prácticas sala ordenador o laboratorio de idiomas (30 estudiantes)
SEM: clases problemas o seminarios o casos prácticos (40 estudiantes).
TP: Tutorías Programadas (seguimiento docente, tipo tutorías ECTS).
EP: Estudio personal, trabajos individuales o en grupo, y lectura de bibliografía.

Metodologías docentes

De entre las metodologías docentes incluidas en el plan de estudios del título, en la presente asignatura se utilizan las siguientes:

Metodologías docentes	Se indican con una "X" las utilizadas
1. Explicación y discusión de los contenidos teóricos.	X
2. Resolución, análisis y discusión de ejemplos de apoyo o de problemas previamente propuestos.	X
3. Exposición de trabajos previamente encargados a los estudiantes.	X
4. Desarrollo en laboratorio, aula de informática, campo, etc., de casos prácticos.	X
5. Resolución de dudas puntuales en grupos reducidos, para detectar posibles problemas del proceso enseñanza-aprendizaje y guía en los trabajos, prácticas y estudio del estudiante.	X
6. Búsqueda de información previa al desarrollo del tema o complementaria una vez que se han realizado actividades sobre el mismo.	X
7. Elaboración de trabajos, individualmente o en grupos.	X
8. Estudio de cada tema, que puede consistir en: estudios de contenidos, preparación de problemas o casos, preparación del examen, etc.	X
9. Visitas técnicas a instalaciones	

Resultados de aprendizaje

Conocer los fundamentos de la teoría de control automático. Conocer los métodos y técnicas básicas para el análisis y diseño de sistemas de control, continuos y discretos. Conocer métodos y técnicas para el diseño de controladores en el dominio de la frecuencia. Conocer métodos y técnicas para el diseño de controladores en el lugar de las raíces. Conocer métodos y técnicas para el diseño de controladores en el espacio de estados. Conocer métodos y técnicas para la implementación de controladores.

Sistemas de evaluación

Criterios de evaluación

Los criterios que se seguirán para evaluar al alumno son los siguientes:

CR1: Comprensión y utilización adecuadas de los principales conceptos de la asignatura
(relacionado con: CB1, CG3, CT1, CT3, CETE7, CETE8 y CETE11).

- CR2: Planteamiento y resolución de problemas y casos prácticos (relacionado con: CB2, CG4, CG6, CT2, CETE7, CETE8 y CETE11).
- CR3: Conocimiento y uso adecuado de las herramientas informáticas utilizadas en las actividades prácticas (relacionado con: CB3, CT4, CT5, CETE7, CETE8 y CETE11).
- CR4: Conocimiento y manejo de equipos y sistemas utilizados en las clases prácticas (relacionado con: CB5, CG1 a CG3, CG5 a CG8, CT5, CETE7, CETE8 y CETE11).
- CR5: Planificación, ejecución y redacción de los trabajos, tanto individuales como en equipo (relacionado con CB4, CG9 a CG11, CT6 a CT7).

Actividades de evaluación

De entre las actividades de evaluación incluidas en el plan de estudios del título, en la presente asignatura se utilizan las siguientes:

	Rango establecido	Convocatoria ordinaria	Convocatoria extraordinaria	Evaluación global (*)
1. Examen final teórico/práctico y/o exámenes parciales acumulativos y/o eliminatorios.	0%-80%	50%	50%	70%
2. Aprovechamiento de actividades prácticas realizadas en: aula, laboratorio, sala de ordenadores, campo, visitas, etc.	0%-50%	30%	30%	30%
3. Resolución y entrega de actividades (casos, problemas, informes, trabajos, proyectos, etc.), individualmente y/o en grupo (GG, SL, ECTS).	0%-50%	20%	20%	---
4. Participación activa en clase.	0%-10%		---	---
5. Asistencia a las actividades presenciales.	0%-10%	---	---	---

(*) La evaluación global tendrá lugar el mismo día asignado al examen final de cada convocatoria por la Subdirección de Ordenación Académica de la E.II.II. Constará de las siguientes pruebas:

1. Examen de Teoría (70%)
2. Examen de Prácticas (30%)

Como se puede ver en la tabla anterior, el estudiante tiene opción de llegar al 100% de la calificación en cualquier convocatoria (ordinaria o extraordinaria) y/o modalidad (evaluación continua o evaluación final).

Descripción de las actividades de evaluación

Para los estudiantes que han seguido la asignatura a lo largo del curso:

1. El 50% de la nota será:
 - a. la media de las evaluaciones 1 y 2, si la nota en cada una de ellas es igual o superior a 5;
 - b. la del examen final o la media obtenida con las notas de las evaluaciones aprobadas y las de las partes correspondientes a las evaluaciones suspendidas en el examen final, siempre y cuando sean igual o superior a 5.

Observaciones:

- a. Las notas de las evaluaciones 1 y 2 se guardarán para la convocatoria extraordinaria.
- b. En el caso de no alcanzar la nota mínima requerida, no podrán tenerse en cuenta las calificaciones del resto de actividades de evaluación. Se asignará una calificación final de 4.

c. Se trata de una actividad recuperable. - El 30% de la nota se obtendrá de las actividades prácticas y seminarios, incluyendo la entrega de una memoria. Se trata de una actividad recuperable. - El 20% de la nota se obtendrá de la resolución y entrega de las actividades que se propongan a lo largo del semestre, cuya resolución será fundamentalmente de manera individual. Se trata de una actividad recuperable. Para los estudiantes que no han seguido la asignatura a lo largo del curso, y por lo tanto no hayan hecho evaluaciones ni puedan obtener puntuación en las actividades 2 y 3 del punto anterior: - El 70% de la nota será la de la parte de teoría del examen global. - El 30% de la nota será la de la parte de práctica del examen global.
Bibliografía (básica y complementaria)
<u>Bibliografía Básica:</u> - Apuntes de clase y otra documentación facilitada por el profesor. - Documentos de referencia citados por el profesor durante el desarrollo de las actividades docentes. - Karl J. Aström, Richard M. Murray. <i>Feedback Systems. An Introduction for Scientist and Engineers</i>. Princeton 2008. (Disponible en: http://www.cds.caltech.edu/~murray/amwiki/index.php/Main_Page). - José Luís Guzmán Sánchez, Ramón Costa Castelló, Manuel Berenguel Soria, Sebastián Dormido Bencomo, <i>Control Automático con herramientas interactivas</i>. Pearson – UNED, 2012. <u>Bibliografía Complementaria:</u> - Norman S. Nise, <i>Control Systems Engineering</i>. Wiley (6ª edición). K. Ogata. <i>Ingeniería de control moderna</i>. Prentice Hall (varias ediciones).
Otros recursos y materiales docentes complementarios