

# TEORIA DE SISTEMAS I

Curso 2013/2014

(Código:01523045)

## 1.OBJETIVOS

Esta asignatura se centra en el análisis de los sistemas lineales en el dominio temporal (continuo y discreto) y frecuencial. Se da una visión general de los métodos utilizados en Regulación Automática partiendo de los conceptos básicos de la materia.

La primera Unidad Didáctica, a partir de la representación analítica de los sistemas físicos, desarrolla un modelo matemático que introduce el concepto de diagrama de bloques, de función de transferencia y de sistema automático de regulación en bucle abierto y cerrado. Todo esto se ilustra con ejemplos de elementos y componentes físicos utilizados frecuentemente en sistemas de Regulación Automática.

La segunda Unidad Didáctica se expone la metodología y fundamentos matemáticos empleados para el análisis de los sistemas lineales continuos en el tiempo. Se estudia la estabilidad absoluta y relativa del sistema, su respuesta en régimen transitorio y su precisión en régimen permanente. Para el análisis de estabilidad se utilizan los métodos clásicos de "Análisis en el dominio de la frecuencia" y "Análisis en el dominio del tiempo" así como "El método del lugar de las raíces" y "El método de Nyquist" para sistemas realimentados.

La tercera Unidad Didáctica aborda el análisis de sistemas de control en tiempo discreto utilizando los modelos matemáticos adecuados y las transformadas Z.

## 2.CONTENIDOS

### Primera unidad didáctica: Sistemas continuos en el tiempo

Las indicaciones entre paréntesis dentro de cada tema se corresponden con la numeración de los epígrafes del libro propuesto como bibliografía básica (OGATA, Ingeniería de control moderna, cuarta edición)

Tema 1 Introducción a los sistemas de control

1. (1.1) Introducción
2. (1.2) Ejemplos de sistemas de control
3. (1.3) El control en lazo cerrado en comparación con el control en lazo abierto

Tema 2 La transformada de Laplace

1. (2.1) Introducción
2. (2.2) Revisión de variables y funciones complejas
3. (2.3) Transformada de Laplace
4. (2.4) Teoremas de la transformada de Laplace
5. (2.5) Transformada inversa de Laplace
6. (2.7) Solución de ecuaciones diferenciales lineales e invariantes en el tiempo

Tema 3 Modelado matemático de sistemas dinámicos

1. (3.1) Introducción
2. (3.2) Función de transferencia. Respuesta impulsional
3. (3.3) Sistemas de control automáticos
4. (3.7) Sistemas mecánicos (excluyendo la parte sobre espacio de estados)
5. (3.8) Sistemas eléctricos (excluyendo la parte sobre espacios de estados)
6. (3.9) Diagramas de flujo de señales

7. (3.10) Linealización de modelos matemáticos no lineales

## Segunda unidad didáctica: Análisis de sistemas continuos

### Tema 4 Análisis de la respuesta transitoria y estacionaria

1. (5.1) Introducción
2. (5.2) Sistemas de primer orden
3. (5.3) Sistemas de segundo orden
4. (5.4) Sistemas de orden superior
5. (5.7) Criterio de estabilidad de Routh
6. (5.8) Efectos de las acciones de control integral y derivativa en el comportamiento del sistema
7. (5.9) Errores de estado estacionario en los sistemas de control con realimentación unitaria

### Tema 5 Análisis del lugar de las raíces

1. (6.1) Introducción
2. (6.2) Gráficas del lugar de las raíces
3. (6.3) Resumen de las reglas generales para construir el lugar de las raíces
4. (6.5) Sistemas con realimentación positiva
5. (6.6) Sistemas condicionalmente estables

### Tema 6 Análisis de la respuesta en frecuencia

1. (8.1) Introducción
2. (8.2) Diagrama de Bode
3. (8.4) Diagramas polares
4. (8.6) Diagramas de magnitud logarítmica respecto a la fase (ábaco de Black)
5. (8.7) Criterio de Nyquist
6. (8.8) Análisis de estabilidad
7. (8.9) Estabilidad relativa
8. (8.10) Respuesta en lazo cerrado de sistemas con realimentación unitaria

## Tercera unidad didáctica: Sistemas discretos en el tiempo

Los puntos indicados entre paréntesis dentro de cada tema se corresponden con la numeración de los epígrafes del libro propuesto como bibliografía básica (OGATA, Sistemas de control en tiempo discreto)

### Tema 7 Introducción a los sistemas de control en tiempo discreto

1. (1.1) Introducción
2. (1.2) Sistemas de control digital
3. (1.3) Cuantificación y errores de cuantificación
4. (1.4) Sistemas de adquisición, conversión y distribución de datos
5. (1.5) Comentarios finales

### Tema 8 La transformada z

1. (2.1) Introducción
2. (2.2) La transformada Z
3. (2.3) Transformadas z de funciones elementales
4. (2.4) Propiedades y Teoremas importantes de la transformada z
5. (2.5) La transformada z inversa
6. (2.6) Método de transformada z para la solución de ecuaciones en diferencias
7. (2.7) Comentarios finales

### Tema 9 Análisis en el plano z de sistemas de control en tiempo discreto

1. (3.1) Introducción

2. (3.2) Muestreo mediante impulsos y retención de datos
3. (3.3) Cálculo de la transformada z mediante el método de la integral de convolución
4. (3.4) Reconstrucción de señales originales a partir de señales muestreadas
5. (3.5) La función de transferencia impulso

### 3.EQUIPO DOCENTE

### 4.BIBLIOGRAFÍA BÁSICA

ISBN(13): 9788420536781  
 Título: INGENIERÍA DE CONTROL MODERNA (4ª)  
 Autor/es: Ogata, Katsuhiro ;  
 Editorial: PRENTICE-HALL

Buscarlo en librería virtual UNED

Buscarlo en bibliotecas UNED

Buscarlo en la Biblioteca de Educación

Buscarlo en Catálogo del Patrimonio Bibliográfico

ISBN(13): 9789688805398  
 Título: SISTEMAS DE CONTROL EN TIEMPO DISCRETO (2ª)  
 Autor/es: Ogata, Katsuhiro ;  
 Editorial: PRENTICE-HALL

Buscarlo en librería virtual UNED

Buscarlo en bibliotecas UNED

Buscarlo en la Biblioteca de Educación

Buscarlo en Catálogo del Patrimonio Bibliográfico

Comentarios y anexos:

Primera y segunda unidad didáctica:

*Ingeniería de control moderna*. KATSHUIRO OGATA. Editorial Prentice Hall, 4.ª edición.

Tercera unidad didáctica:

*Sistemas de control en tiempo discreto*. KATSUHIRO OGATA. Editorial Prentice Hall, 2.ª edición.

Los textos propuestos son completamente autosuficientes en cuanto al contenido teórico, problemas y ejercicios de la asignatura. Estos textos, por el desarrollo completo de la teoría de control clásica, exceden los contenidos de esta asignatura, siendo bibliografía básica de otras asignaturas de la misma área, continuación en cuanto a estudio y conocimiento de la que aquí se trata.

### 5.BIBLIOGRAFÍA COMPLEMENTARIA

ISBN(13): 9788448106058  
 Título: CONTROL DE SISTEMAS CONTINUOS. PROBLEMAS RESUELTOS  
 Autor/es: Barrientos Cruz, Antonio ;  
 Gambao, Ernesto ; Matía Espada,

Buscarlo en librería virtual UNED

Buscarlo en bibliotecas UNED

Buscarlo en la Biblioteca de Educación

Fernando ;  
Editorial: MC GRAW HILL

Buscarlo en Catálogo del Patrimonio Bibliográfico

Buscarlo en librería virtual UNED

ISBN(13): 9788474840094  
Título: REGULACIÓN AUTOMÁTICA (2ª)

Buscarlo en bibliotecas UNED

Autor/es: Andrés Puente, E. ;  
Editorial: UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE MADRID. ESCUELA TÉCNICA SUPERIOR DE INGENIEROS INDUSTRIALES

Buscarlo en la Biblioteca de Educación

Buscarlo en Catálogo del Patrimonio Bibliográfico

Buscarlo en librería virtual UNED

ISBN(13): 9788474840148  
Título: SISTEMAS DISCRETOS DE CONTROL. REPRESENTACIÓN EXTERNA (3ª)

Buscarlo en bibliotecas UNED

Autor/es: Aracil Santonja, Rafael ;  
Editorial: UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE MADRID. ESCUELA TÉCNICA SUPERIOR DE INGENIEROS INDUSTRIALES

Buscarlo en la Biblioteca de Educación

Buscarlo en Catálogo del Patrimonio Bibliográfico

#### Comentarios y anexos:

Si se desean textos complementarios de apoyo a la asignatura, cualquiera de los siguientes es válido:

BARRIENTOS, SANZ, MATÍA y GAMBAO: *Control de sistemas continuos. Problemas resueltos*. Mc Grawhill 1996.

REINOSO, O. y otros: *Control de sistemas discretos*. Mc Grawhill 2004

ARACIL, R. y ALBERTOS, P.: *Problemas de Regulación Automática*. Sección de Publicaciones ETSII. UPM, 1993.

ANDRÉS PUENTE, E.: *Regulación automática I*. Sección de publicaciones ETSII, UPM, 1997.

ARACIL SANTONJA, R.: *Sistemas discretos de control*. Sección de publicaciones ETSII, UPM.

Los tres primeros libros corresponden a colecciones de problemas, entre los cuales el primero trata de manera muy adecuada el tema de la modelización y análisis de sistemas continuos, pero no trata los sistemas discretos en el tiempo. Dicho tipo de problemas los podrá encontrar en el segundo y tercer textos que, por otra parte, también tratan correctamente el resto de las materias del curso. El cuarto texto abarca toda la materia de la primera y segunda unidad didáctica desde una perspectiva teórica y el quinto cubre la tercera unidad didáctica desde la perspectiva teórica.

## 6.EVALUACIÓN

### PRUEBAS DE EVALUACIÓN A DISTANCIA

No existen este tipo de pruebas. Sin embargo los textos básicos de la asignatura intercalan ejemplos resueltos con el desarrollo teórico de la asignatura, siendo interesante que el alumno evalúe su capacidad para resolver dichos ejercicios.

### PRÁCTICAS DE LABORATORIO

Las prácticas de laboratorio son obligatorias para superar la asignatura. Están consistirán en la realización de un trabajo de simulación con Scilab que el alumno realizará a distancia utilizando un ordenador personal.

### INFORMES DEL PROFESOR TUTOR

Dado que la mayor parte del alumnado de esta asignatura no tiene un profesor tutor en el Centro Asociado al que pertenece, estos informes sólo se considerarán como criterio adicional de evaluación para los casos en que la calificación de las Pruebas Personales esté en un intervalo en el que no se pueda determinar objetiva y claramente la superación o no de la asignatura.

#### CRITERIOS GENERALES PARA LA EVALUACIÓN FINAL

Los exámenes constarán de un conjunto de problemas y cuestiones teórico-prácticas para ser contestadas en dos horas. El peso de cada ejercicio sobre la nota final dependerá de la complejidad de los mismos, pudiendo variar entre 0,5 y 4 puntos sobre los 10 con que se valorará la Prueba Personal.

### 7.HORARIO DE ATENCIÓN AL ESTUDIANTE

En el edificio de la E. T. S. de Ingenieros Industriales de la UNED en la Ciudad Universitaria de Madrid (Juan del Rosal 12).

Francisco Mur Pérez

Miércoles, de 15 a 19 h. Despacho 1.31

Tel.: 91 398 77 80

Correo electrónico: [fmur@ieec.uned.es](mailto:fmur@ieec.uned.es)

### 8.OTROS MATERIALES DIDÁCTICOS

Se utilizará el software de libre distribución SCILAB<sup>®</sup> de los laboratorios INRIA ENPC. Puede descargarlo de Internet.

### 9.OTROS MEDIOS DE APOYO

Programas de radio: Consultar la Guía de los Medios Audiovisuales de la UNED. En principio no hay ninguna programación prevista.

Consulte la página *web* del departamento <http://www.ieec.uned.es> para obtener información actualizada de la asignatura y sobre todo el Curso Virtual de la asignatura.