



DENOMINACIÓN ASIGNATURA: Ingeniería de Control III		
GRADO: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática	CURSO: 4º	CUATRIMESTRE: 2º

La asignatura tiene 29 sesiones que se distribuyen a lo largo de 14 semanas. Los laboratorios pueden situarse en cualquiera de ellas. Semanalmente el alumno tendrá dos sesiones, excepto en un caso que serán tres.

PLANIFICACIÓN SEMANAL DE LA ASIGNATURA									
SEMANA	SESIÓN	DESCRIPCIÓN DEL CONTENIDO DE LA SESIÓN	GRUPO (marcar X)		Indicar espacio distinto de aula (aula informática, audiovisual, etc.)	Indicar SI/NO es una sesión con 2 profesores	TRABAJO SEMANAL DEL ALUMNO		
			GRANDE	PEQUEÑO			DESCRIPCIÓN	HORAS PRESENCIALES	HORAS TRABAJO (Max. 7h semana)
1	1	Tema 1: Identificación de Sistemas: Introducción	X			NO		1,66	
1	2	1.1: Métodos paramétricos y no paramétricos. 1.2: Métodos de Identificación	X			NO		1,66	
2	3	1.1: Problemas		X		NO		1,66	
2	4	1.3: Mínimos Cuadrados	X			NO		1,66	
3	5	1.3: Problemas Mínimos Cuadrados		X		NO		1,66	
3	6	Tema 2: Modelado de Sist No Lineales: 2.1: Tipos de No Linealidades	X			NO		1,66	
4	7	2.2: Función Descriptiva	X			NO		1,66	
4	8	2.2: Problemas Función Descriptiva		X		NO		1,66	
5	9	2.3: Plano de Fase	X			NO		1,66	
5	10	2.3: Problemas Plano de Fase		X		NO		1,66	
6	11	Práctica 1: Sistemas No Lineales		X	Lab.	NO		1,66	
6	12	Problemas Plano de Fase	X			NO		1,66	

7	13	Tema 3: Estabilidad: 3.1: Criterio de Lyapunov	X			NO		1,66	
7	14	3.1: Problemas Lyapunov.		X		NO		1,66	
8	15	Tema 4: Control de Sist No Lineales. 4.1: Sistemas con retardo, Predictor de Smith	X			NO		1,66	
8	16	4.1: Problemas Predictor de Smith.		X		NO		1,66	
9	17	Práctica 2: Predictor de Smith		X	Lab.	NO		1,66	
9	18	4.2 Linealización por Realimentación de Estado	X			NO		1,66	
10	19	4.2 Problemas Lin. por Realimentación de Estado		X		NO		1,66	
10	20	4.2: Problemas Lin. por Realimentación de Estado		X		NO		1,66	
11	21	4.3: Aplicación de Algebra de Lie.	X			NO		1,66	
11	22	4.3: Problemas Algebra de Lie.		X		NO		1,66	
12	23	Práctica 3: Control de Sistemas No Lineales		X	Lab.	NO		1,66	
12	24	Tema 5: Control Óptimo (CO): 5.1 Problema General Discreto. 5.2 Regulador lineal cuadrático (LQR) discreto.	X			NO		1,66	
13	25	5.1, 5.2: Problemas Control Óptimo Discreto.		X		NO		1,66	
13	26	5.3 Problema General Continuo. 5.4 Regulador lineal cuadrático (LQR) continuo.	X			NO		1,66	
14	27	5.3, 5.4: Problemas Control Óptimo Continuo.		X		NO		1,66	
14	28	Práctica 4: Control Óptimo		X	Lab.	NO		1,66	
	29	Problemas Control Optimo	X			NO		1,66	
Subtotal 1								48,33	
Total 1 (Horas presenciales y de trabajo del alumno entre las semanas 1-14)									
15		Recuperaciones, tutorías, entrega de trabajos, etc							
16		Preparación de evaluación y evaluación							
17								3	
18									
Subtotal 2								3	
Total 2 (Horas presenciales y de trabajo del alumno entre las semanas 15-18)									
TOTAL (Total 1 + Total 2. Máximo 180 horas)									