



## FICHA IDENTIFICATIVA

### DATOS DE LA ASIGNATURA

**Código:** 34816

**Nombre:** Dinámica y control

**Ciclo:** Grado

**Créditos ECTS:** 6

**Curso académico:** 2026-27

### TITULACIONES

Titulación	Centro	Curso	Periodo
1402 - Grado en Ingeniería Electrónica de Telecomunicación	Escola Tècnica Superior d'Enginyeria	3	Primer cuatrimestre

### MATERIAS

Titulación	Materia	Carácter
1402 - Grado en Ingeniería Electrónica de Telecomunicación	Dinámica y Control	OBLIGATORIA

### COORDINACIÓN

ESPI HUERTA JOSE MIGUEL

## RESUMEN

Esta es una asignatura de carácter obligatorio que se imparte en el primer cuatrimestre del tercer curso de la titulación de Grado en Ingeniería Electrónica de Telecomunicación. La carga lectiva total es de 6 ECTS. La carga de trabajo para el alumno es de 150 horas a lo largo del cuatrimestre, de las cuales 60 son presenciales y 90 son de trabajo fuera de aula.

Esta asignatura conforma de modo único la materia "Dinámica y Control". Se trata de una asignatura multidisciplinar que debe aportar al alumno una visión global y práctica de los sistemas realimentados.

La asignatura proveerá al alumno de los conocimientos teóricos y prácticos necesarios para la resolución de problemas en el campo de la Ingeniería de Control, para el análisis y la implementación de los sistemas de control realimentados que son necesarios en los equipos electrónicos y en los procesos de producción industriales.

La asignatura pretende capacitar al alumno para el análisis y el diseño de los sistemas de control. Se abordarán los problemas de la modelización de los procesos y su control realimentado. Se presentarán los métodos gráficos usados para representar sistemas realimentados (diagramas de bloques o de flujo), y los métodos para analizar la estabilidad de los mismos. Finalmente se describirán los métodos habituales de



diseño de compensadores PID analógicos.

de diseño de compensadores PID analógicos.

## CONOCIMIENTOS PREVIOS

### RELACIÓN CON OTRAS ASIGNATURAS DE LA MISMA TITULACIÓN

No se han especificado restricciones de matrícula con otras asignaturas del plan de estudios.

### OTROS TIPOS DE REQUISITOS

Los conocimientos previos recomendables para seguir el curso de la asignatura son:

- Los que se adquieren en las asignaturas de matemáticas que se imparten en primer curso (especialmente Matemáticas I y II). Dentro de estos conocimientos cabe destacar los cálculos con variable compleja y la transformada de Laplace.
- La teoría de circuitos, las representaciones de respuesta en frecuencia y las funciones de transferencia.
- La electrónica analógica básica.
- Las ecuaciones de Newton para la dinámica de traslación y rotación (que se tratan en la asignatura Física I de primer curso).

## COMPETENCIAS / RESULTADOS DE APRENDIZAJE

### 1402 - Grado en Ingeniería Electrónica de Telecomunicación

G3 - Conocimiento de materias básicas y tecnologías, que le capacite para el aprendizaje de nuevos métodos y tecnologías, así como que le dote de una gran versatilidad para adaptarse a nuevas situaciones.

G4 - Capacidad de resolver problemas con iniciativa, toma de decisiones, creatividad, y de comunicar y transmitir conocimientos, habilidades y destrezas, comprendiendo la responsabilidad ética y profesional de la actividad del Ingeniero Técnico de Telecomunicación.

G5 - Conocimientos para la realización de mediciones, cálculos, valoraciones, tasaciones, peritaciones, estudios, informes, planificación de tareas y otros trabajos análogos en su ámbito específico de la telecomunicación.

G6 - Facilidad para el manejo de especificaciones, reglamentos y normas de obligado cumplimiento.

G9 - Capacidad de trabajar en un grupo multidisciplinar y en un entorno multilingüe y de comunicar, tanto por escrito como de forma oral, conocimientos, procedimientos, resultados e ideas relacionadas con las telecomunicaciones y la electrónica.

TE6 - Capacidad para comprender y utilizar la teoría de la realimentación y los sistemas electrónicos de control.



## DESCRIPCIÓN DE CONTENIDOS

### 1. Introducción al Control Realimentado

- Terminología y definiciones.
- Ejemplos de sistemas de control.
- Historia del control automático.

### 2. Dinámica de Sistemas

- Introducción.
- Modelización. Obtención de ecuaciones diferenciales no lineales.
- Linealización. Obtención de funciones de transferencia.
- Sistemas de primer orden sin ceros. Tiempo de establecimiento.
- Sistemas de primer orden con cero.
- Sistemas de segundo orden sin ceros. Sistema sobreamortiguado. Sistema subamortiguado. Coeficiente de amortiguamiento. Sobreoscilación. Respuesta en frecuencia.
- Sistemas de segundo orden con cero.
- Sistema reducido equivalente.

### 3. Representación y Cálculo de los Sistemas Realimentados

- Diagramas de bloques: Realimentación básica. Ganancia de lazo y ganancia de lazo cerrado. Señal de error. Reglas de simplificación gráfica. Ejemplos.
- Propiedades de los sistemas realimentados: Sensibilidad. Precisión de regulación. Corrección dinámica.
- Diagramas de flujo: Reglas de simplificación gráfica. Ejemplos. Transformación de diagramas de bloques a diagramas de flujo. Regla de Mason. Ejemplos de aplicación.

### 4. Análisis Estático de los Sistemas Realimentados

- Introducción. Relaciones estáticas en un proceso no lineal.
- Análisis estacionario. Modelo estático del actuador, proceso y sensor. Análisis estático del sistema realimentado. Ejemplos.
- Errores unitarios: errores de posición, de velocidad y de aceleración. Sistemas de tipo 0, 1 y 2.



- Conclusiones.

## 5. Estabilidad de los Sistemas Realimentados

- Introducción.
- Estabilidad en lazo cerrado: Polinomio característico. Condición necesaria de estabilidad.
- Análisis de estabilidad absoluta: Criterio de Routh-Hurwitz.
- Análisis de estabilidad relativa: Criterio de estabilidad de Nyquist. Diagrama de Nyquist.
- Márgenes de fase y de ganancia. Estabilidad basada en los márgenes. Estabilidad y retardos.
- Relaciones entre características de lazo abierto y de lazo cerrado: Diagramas de Bode de lazo cerrado. Tiempo de establecimiento y frecuencia de cruce de ganancia. Sobreoscilación y margen de fase.

## 6. Diseño de los Sistemas de Control Realimentado

- Introducción.
- Tipos de compensadores analógicos: compensadores P, I, D, PD, PI, PI+polo, PID, Adelanto, Atraso, Atraso-Adelanto, PID+polo, PID+2 polos.
- Diseño basado en la respuesta en frecuencia del lazo: Especificaciones de diseño sobre el Bode del lazo. Determinación del tipo de compensador adecuado. Ejemplos.
- Diseño frecuencial asintótico. Ejemplos de diseño.
- Diseño frecuencial analítico. Necesidad de prefiltro. Ejemplos de diseño.
- Diseño sobre el lugar de las raíces: Cálculo de los polos dominantes. Condiciones del argumento y del módulo. Ejemplos de diseño.
- Ejemplo de aplicación.

## VOLUMEN DE TRABAJO (HORAS)

### ACTIVIDADES PRESENCIALES

Actividad	Horas
Teoría	30,00
Prácticas en aula	10,00
Laboratorio	20,00
<b>Total horas</b>	<b>60,00</b>

### ACTIVIDADES NO PRESENCIALES

Actividad	Horas
Asistencia a otras actividades	0,00



Elaboración de trabajos individuales o en grupo	15,00
Estudio y trabajo autónomo	45,00
Preparación de clases	30,00
Preparación de actividades de evaluación	0,00
Resolución de casos prácticos	0,00
<b>Total horas</b>	<b>90,00</b>

## METODOLOGÍA DOCENTE

### CLASES DE TEORÍA.

Las clases de teoría se impartirán de manera magistral. Tras la introducción de un contenido nuevo, se ilustrará su aplicación con ejemplos prácticos (G3, G4, G5, G6, TE6). Después, el/la profesor/a podrá proponer un problema relacionado para su realización no presencial (G4, TE6), que se resolverá en la siguiente clase de problemas.

### CLASES DE PROBLEMAS.

Durante las clases de problemas el/la profesor/a resolverá problemas-ejemplo y todos los problemas propuestos a los alumnos para su realización no presencial.

### CLASES DE LABORATORIO.

Se impartirán en los laboratorios del centro. La realización de las prácticas requerirá de equipos electrónicos específicos y ordenadores. El alumnado se organizará en grupos de 2 o 3 alumnos/as. Las prácticas dispondrán de un guión descriptivo de las mismas.

## EVALUACIÓN

En primera convocatoria el/la alumno/a podrá elegir entre dos modalidades de evaluación: evaluación continua o evaluación por examen final. En segunda convocatoria, el/la alumno/a siempre será evaluado por la modalidad de examen final. Ambas modalidades se detallan a continuación.

### a) Modalidad de **EVALUACIÓN CONTINUA**:

#### - Evaluación de teoría-problemas:

Se realizarán 2 exámenes parciales: el primero a mitad de cuatrimestre, y el segundo el día fijado por el centro para la realización del examen de primera convocatoria. Los alumnos y las alumnas que aprueben el primer parcial sólo tendrán que examinarse de los contenidos de la segunda parte de la asignatura en el segundo parcial, y su nota de Teoría-Problemas (nota\_teorpro) se obtendrá como media aritmética de ambos parciales. Los alumnos y alumnas que suspendan el primer parcial tendrán que examinarse de toda la asignatura en el segundo parcial, obteniendo nota\_teorpro directamente de ese examen.



- Evaluación de laboratorio:

Se realizará la evaluación continua de las prácticas de laboratorio y se obtendrá  $nota_{prac}$  como media aritmética de todas ellas.

Se realizará un examen de laboratorio, que en caso de aprobarse determina  $nota_{test}$ . En caso contrario  $nota_{test} = 0$ .

La calificación final de laboratorio se calculará como:

$$nota_{lab} = 0.7 * nota_{prac} + 0.3 * nota_{test}.$$

b) Modalidad de **EXAMEN FINAL**:

Se realizará un examen final de teoría-problemas y otro de laboratorio en la fecha fijada por el centro, obteniéndose directamente  $nota_{teorpro}$  y  $nota_{lab}$  de dichos exámenes. Para poder acogerse a esta modalidad en primera convocatoria, el/la alumno/a deberá indicarlo al profesor/a de laboratorio al inicio de las clases, evitando ser evaluado por éste de forma continua, y no deberá realizar el primer examen parcial de teoría-problemas.

Independientemente de la modalidad de evaluación elegida, será necesario un mínimo de 5 tanto en teoría-problemas ( $nota_{teorpro}$ ) como en laboratorio ( $nota_{lab}$ ) para aprobar. En ese caso la nota final de la asignatura se obtendrá de la siguiente manera:

$$Nota_{final} = (2 * nota_{teorpro} + nota_{lab}) / 3.$$

En caso contrario:  $Nota_{final} = \min(nota_{teorpro}, nota_{lab})$ .

En cualquier caso, el sistema de evaluación se regirá por lo establecido en el Reglamento de Evaluación i Calificación de la Universitat de València para Grados i Masters (<https://webges.uv.es/uvTaeWeb/MuestraInformacionEdictoPublicoFrontAction.do?acci%20on=inicio&idEdictoSeleccionado=5639>)

La copia o plagio manifiesto de cualquier actividad que forma parte de la evaluación supondrá la imposibilidad de superar la asignatura, sometiéndose seguidamente a los procedimientos disciplinarios oportunos indicados en el *PROTOCOLO DE ACTUACIÓN ANTE PRÁCTICAS FRAUDULENTAS EN LA UNIVERSITAT DE VALÈNCIA* ([ACGUV 123/2020](#)).

## BIBLIOGRAFÍA

- Sistemas de Control Moderno. Richard C. Dorf. Ed. Pearson. ISBN: 9788420544014.
- Ingeniería de Control Moderna. Katsuhiko Ogata. Ed. Pearson. ISBN: 9788483226605. ISBN (e-book): 9788483229552.