



Casa abierta al tiempo

UNIVERSIDAD AUTONOMA METROPOLITANA

PROGRAMA DE ESTUDIOS

UNIDAD IZTAPALAPA		DIVISION CIENCIAS BASICAS E INGENIERIA		1 / 2
NOMBRE DEL PLAN MAESTRIA Y DOCTORADO EN CIENCIAS (MATEMATICAS)				
CLAVE	UNIDAD DE ENSEÑANZA-APRENDIZAJE	CREDITOS	9	
213748	CONTROL LINEAL	TIPO	OPT.	
H.TEOR. 4.5	SERIACION AUTORIZACION	TRIM.	II AL VI	
H.PRAC. 0.0				

OBJETIVO(S) :

Familiarizar a los alumnos con los elementos básicos del control teórico, para sistemas con una o varias entradas y una o varias salidas.

CONTENIDO SINTETICO:

1. Controlabilidad y Observabilidad.
2. Formas Canónicas.
3. Polos y Ceros en Sistemas Multivariables.
4. Realización.
5. Estabilización y Desempeño.
6. Diseño en Sistemas de una Entrada.
7. Diseño en Sistemas de Entradas Múltiples.
8. Estabilización Robusta.

MODALIDADES DE CONDUCCION DEL PROCESO ENSEÑANZA-APRENDIZAJE:

Los resultados deberán presentarse de manera que muestren su alcance, limitaciones y aplicabilidad a otras disciplinas.



UNIVERSIDAD AUTONOMA METROPOLITANA

R. Luna

APROBADO POR EL COLEGIO ACADEMICO

EN SU SESION NUM. 255

EL SECRETARIO DEL COLEGIO

CLAVE 213748

CONTROL LINEAL

MODALIDADES DE EVALUACION:

Evaluaciones periódicas y/o evaluación global.

BIBLIOGRAFIA NECESARIA O RECOMENDABLE:

1. Maciejowski, J.M. Multivariable Feedback Design, Addison Wesley, 1991.
2. Chen, Ch. T. Linear System Theory and Design, Holt, Rinehart & Winston, 1984.
3. Kailath, T. Linear Systems, Prentice-Hall, 1980.
4. Rugh, W. Linear System Theory, Prentice-Hall, 1995.
5. Zhou, K. Essentials of Robust Control, Prentice-Hall, 1998.



UNIVERSIDAD AUTONOMA METROPOLITANA

APROBADO POR EL COLEGIO ACADEMICO

EN SU SESION NUM. 255

EL SECRETARIO DEL COLEGIO