



Casa abierta al tiempo

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA METROPOLITANA

1/2

UNIDAD AZCAPOTZALCO		DIVISION CIENCIAS BÁSICAS E INGENIERÍA	
LICENCIATURA <input type="checkbox"/>	ESPECIALIZACION <input type="checkbox"/>	EN	TRIMESTRE
MAESTRIA <input checked="" type="checkbox"/>	DOCTORADO <input type="checkbox"/>	CIENCIAS DE LA COMPUTACIÓN	II al V
CLAVE	UNIDAD DE ENSEÑANZA-APRENDIZAJE		CREDITOS
112818	CONTROL Obl. () Opt. (X)		9
HORAS TEORIA <input type="text" value="4.5"/>	HORAS PRACTICA <input type="text" value="0.0"/>	SERIACION AUTORIZACIÓN¹	

OBJETIVO (S)

Al finalizar el curso el alumno deberá ser capaz de:

Conocer el comportamiento dinámico de los sistemas lineales y no lineales.

Comprender las técnicas de control tradicionales y modernas.

Evaluar y diseñar estrategias de control.

CONTENIDO SINTÉTICO

1. Sistemas dinámicos.
2. Estabilidad.
3. Control lineal.
4. Control no lineal.
5. Otras técnicas modernas.

MODALIDADES DE CONDUCCION DEL PROCESO DE ENSEÑANZA-APRENDIZAJE

Exposición del profesor.

CLAVE	MAESTRÍA EN CIENCIAS DE LA COMPUTACIÓN	
112818	CONTROL	2/2

MODALIDADES DE EVALUACION

Evaluaciones periódicas: consistentes en 2 evaluaciones periódicas que representan el 90 % de la calificación global y tareas (valor de 1 evaluación periódica) que representan el 10% de la calificación global.

Quienes tengan promedio aprobatorio en las evaluaciones periódicas y tareas quedaran exentos de la evaluación terminal.

Evaluación terminal: para quienes no tengan promedio aprobatorio en las evaluaciones periódicas y tareas.

BIBLIOGRAFIA NECESARIA O RECOMENDABLE

1. K. Morris, "Introduction To Feedback Control", Harcourt Academic Press, 2001.
2. H. Khalil, "Nonlinear Systems", Pearson Education, 2001.
3. K. Ogata, "Ingeniería de Control Moderna", 5ª. Edición, Pearson, 2010.
4. K. Ogata, "Sistemas de Control en Tiempo Discreto", 2ª. Edición, Pearson, 2002.
5. P. Paraskevopoulos, "Modern Control Engineering", CRC Press, 2001.
6. J. Slotine, "Nonlinear Applied Control", Prentice-Hall, 1991.

