

UNIDAD	AZCAPOTZALCO	DIVISIÓN	CIENCIAS BÁSICAS E INGENIERÍA	1 / 1
NOMBRE DEL PLAN M. EN C. DE LA COMPUTACIÓN				
CLAVE	112818	UNIDAD DE ENSEÑANZA-APRENDIZAJE	CONTROL	CRED. 9 TIPO OPT.
H.TEOR.	4.5	SERIACIÓN Autorización	TRIM. 2-5	
H.PRAC.	0.0			

OBJETIVO (S) :

Al concluir la UEA el alumno será 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 CONDUCCIÓN DEL PROCESO DE ENSEÑANZA-APRENDIZAJE:

Exposición del profesor.

MODALIDADES DE EVALUACIÓN:

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.

BIBLIOGRAFÍA NECESARIA O RECOMENDABLE:

1. K. Morris, "Introduction To Feedback Control", Harcourt Academic Press, 2001.
2. H. Khalil, "Nonlinear Systems", Pearson Education, 2001.
3. J. Slotine, "Nonlinear Applied Control", Prentice-Hall, 1991.
4. P. Paraskevopoulos, "Modern Control Engineering", Marcel Dekker, 2001.