



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.



CASA ABIERTA AL TIEMPO

UNIVERSIDAD AUTONOMA METROPOLITANA

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