

MAT 1980
58

UNIVERSIDAD DE BUENOS AIRES
FACULTAD DE CIENCIAS EXACTAS Y NATURALES

DEPARTAMENTO..... **MATEMATICA**

ASIGNATURA..... **SEMINARIO DE CONTROL NO- LINEAL**

CARRERA/S..... **Lic. en Cs. Matemática**ORIENTACION..... **Pura y Aplicada**

.....PLAN

CARACTER **OPTATIVO**

DURACION DE LA MATERIA **CUATRIMESTRAL**

HORAS DE CLASE: a) Teóricas.....⁴.....hs. b) Problemashs.
c) Laboratorio... hs. d) Seminarioshs.
e) Totales.....⁴.....hs.

ASIGNATURAS CORRELATIVAS **Control no-lineal**

PROGRAMA

1. Controladores para sistemas no-lineales mediante linealización entrada-salida.
2. Sistemas dinámicos caóticos (tiempo descuento)
3. Representaciones Tiempo-Frecuencia basadas en una Base Ortonormal de Ondelettes.
4. Técnicas para reconocer y clasificar comportamiento caótico.
5. Realizaciones maximales para linealización por realimentación dinámica de los estados.
6. Control robusto.
7. Aproximación de sistemas de dimensión infinita.
8. Realización canónica polinomial.

CM
JUAN JOSE MARTINEZ
Director Adjunto
Depto. de Matematica

Grabado por Resolución 09 1615/85

Jh 11.

SEMINARIO DE CONTROL NO-LINEALBIBLIOGRAFIA

Kravaris, C, Chung. P: AICHE JOURNAL, 1987.

D'Attellis C E. y García, R.A: Design of feedback controllers by input-output linearization, 1989 (

Daubechies I: The wavelet Transform, time frequency localization and signal analysis (1987)

Grenier I : Traitement du signal-Representations temps-Frequence (1986) ENST

Serrano E, Melas D: Representación tiempo-frecuencia basada en Bon de Ondelettes (1989) Comunicación UMA-Rosario)

Thomas Baker-Leon Chua, Chaos: A Tutorial for Engineers [proceedings of the I.E.E.E. Vol 75. N°8 August 1987.

B. Charlet; J. Léviney Sufficient conditions for dynamic State feedback linearization.

(Ecole Nationale Supérieure des Mines de Paris.

Seconda Università di Roma" Tor Vergata")

Sontag, Eduardo D.,; Polynomial Response Maps.

2do. cuatrimestre 1989.

Firma del Profesor:

Aclaración de firma: Dr. C.E. A'Attellis