

(5) Mat.
1992

UNIVERSIDAD DE BUENOS AIRES
FACULTAD DE CIENCIAS EXACTAS Y NATURALES

DEPARTAMENTO..... MATEMATICA

ASIGNATURA..... TOPICOS DE CONTROL NO LINEAL.

CARRERA/S..... DOCTORADOORIENTACION.....

.....PLAN.....

CARACTER Optativa

DURACION DE LA MATERIA Cuatrimestral

HORAS DE CLASE: a) Teóricas...⁶...hs. b) Problemas.....hs.
c) Laboratorio...hs. d) Seminarios.....hs.
e) Totales...⁶...hs.

ASIGNATURAS CORRELATIVAS

.....

PROGRAMA:

- Control de estructura variable.
- Observadores no lineales tipo Luenberger.
- Observadores no lineales "Sliding Mode".
- Fundamentación de la teoría de Sistemas.
- Estabilización adaptiva y robusta de sistemas en tiempo discreto.
- Desarrollos en series de Sistemas no lineales y aproximaciones bilineales.
- Transformada discreta "Wavelet".

BIBLIOGRAFIA:

1. E. SONTAG: Mathematical System Theory, Springer, 1991.
2. A. ILCHMANN: Robust Adaptive Stabilization of discrete-time First order system, AUTOMATICA, 1991.-
3. J.J. SLOTINE, J. H. HEDRICK, E. A. MISAWA: On sliding observer for nonlinear Systems, J. of Dyn. Syst., Measurements, and Control, V.109, 1987.-

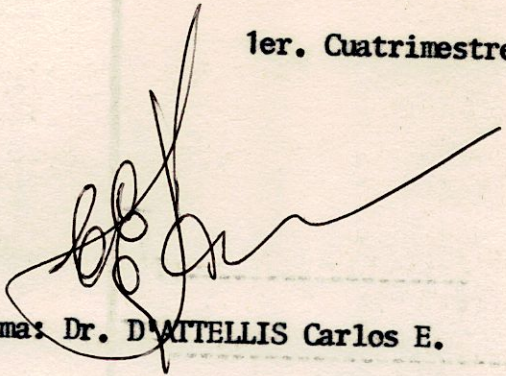
RECIBIDO EN RESOLUCION 1490/92

[Signature]
 Dr. ANGEL R. LAROTONDA
 DIRECTOR
 DEPTO. DE MATEMATICA

4. C. E. D'ATELLIS: Introducción a los Sistemas no lineales de control, AADECA, 1992.-
5. C. E. D'ATELLIS: _ R. A. GARCIA: A nonlinear observer for Feedback control robot arm, 1991.-

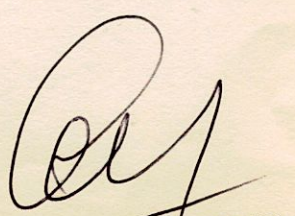
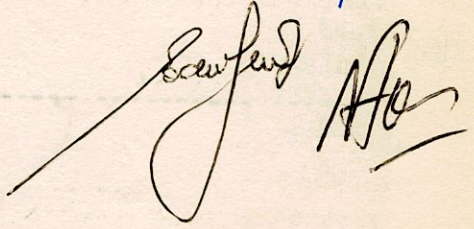
1er. Cuatrimestre de 1992.-

Firma del Profesor:



Aclaración de la Firma: Dr. D'ATELLIS Carlos E.

Pr. el Codep.



Dr. ANGEL R. LAROTONDA
DIRECTOR
DEPTO. DE MATEMATICA