

2014 JUN 30 PM 12:52 México, D.F. a 29 de Junio de 2014.

R E C I B I D O

C. Socorro Torres Ocaña
Jefe del Departamento de Servicios Escolares
Presente


Estimada Soco:

Por este conducto me dirijo a usted muy atentamente para solicitarle el alta del siguiente **Seminario como materia opcional**, con duración de 30 horas de la Maestría en Ciencias "Sistemas Autónomos de Navegación Aérea y Submarina" (SANAS).

Nombre del Profesor	Materia (SANAS)
Dr. Pedro Castillo García	Temas selectos de Control avanzado para Robots Autónomos.
Dr. Guillaume Sanahuja	
Dr. Sergio Salazar Cruz	

Sin más por el momento reciba un cordial saludo.

Atentamente


Dr. Sergio Salazar Cruz
Coordinador Académico de la Maestría SANAS

TEMAS SELECTOS DE CONTROL AVANZADO PARA ROBOTS AUTONÓMOS. (30 HRS.)

OBJETIVO: El estudiante aprenderá y desarrollará técnicas especiales de control no lineal que podrán ser utilizadas en los vehículos autónomos.

TEMARIO

1. Control Backstepping Robusto.
2. Modos deslizantes.
3. Observadores Robustos.
4. Control adaptable
5. H_{∞}
6. Perturbaciones singulares

Referencias:

Adaptive Control: Algorithms, Analysis and Applications
Ioan Doré Landau, Rogelio Lozano, Mohammed M'Saad, Alireza Karimi
Springer Science & Business Media,

Robust and H_{∞} Control
Chen, Ben M.
Springer

Nonlinear systems 3 Edition
H. Khalil Prentice Hall 2012