

<b>Unidad de aprendizaje</b>				
<b>Sistemas no lineales II</b>				
<b>Sem</b>	<b>Tipo</b>	<b>Seriación</b>	<b>Carga</b>	<b>Cred</b>
3 / 4	Curso-Taller	Sistemas no lineales I	80 hrs.	5
<b>Presentación de la Unidad de Aprendizaje</b>				
En este curso se estudian modelos y métodos de perturbación para aplicar teorías de estabilización en el control de sistemas no lineales.				
<b>Objetivo General</b>				
Comprender los sistemas no lineales para aplicar el control de dichos sistemas.				
<b>Contenido</b>				
Unidad 1. Estabilidad entrada salida				
Unidad 2. Pasividad				
Unidad 3. Teoría de perturbación y promedio				
Unidad 4. Perturbaciones singulares				
Unidad 5. Control retroalimentado				
<b>Bibliografía</b>				
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Hassan, K. Khalil. Nonlinear systems, Prentice Hall, 3ra Edición.</li> <li>2. Miroslav Krstic, Ioannis Kanellakopoulos and Petar Kokotovic. Nonlinear and adaptive control design, John Wiley.</li> <li>3. Shkar Sastry. Nonlinear systems, Springer verlag.</li> <li>4. Thomas L. Vincent and Walter j. Grantham. Nonlinear and optimal control systems, John Wiley</li> <li>5. Horacio J. Marquez. Nonlinear control systems: analysis and design, John Wiley.</li> </ol>				
<b>Criterios de Evaluación</b>				
Evaluaciones parciales.....60%				
Tareas y trabajos de investigación.....40%				