Enfoque práctico de control moderno

Con aplicaciones en Matlab

Autor: Enrique Arnáez Braschi *(Autor)*

La teoría de Control Moderno emplea —durante sus diferentes etapas para el diseño de los controladores— un amplio número de ciencias y herramientas tales como álgebra lineal, teoría de vectores y matrices, cálculo diferencial y programación. También emplea análisis numérico, teoría de optimización, lógica difusa, redes neuronales y otras nuevas teorías que puedan mejorar el desempeño de los sistemas a manejar. Ahora bien, todo ingeniero que vaya a analizar el comportamiento de un sistema controlado, o para controlarlo, deberá investigar la teoría que sostiene dicho comportamiento. Por ello, el libro Enfoque práctico de control moderno ha sido preparado para condensar temas sumamente abstractos de manera sencilla y, así, apoyar el dictado de cursos como Control Moderno y Control Óptimo. El autor ha intentado escribir las expresiones matemáticas de la manera más sencilla posible y ha incorporado las aplicaciones en Matlab de los ejemplos que presenta para que el lector entienda cómo se programaron y cómo se llegó a cada uno de los resultados. Sin embargo, cabe señalar que es conveniente que el lector primero desarrolle ciertas habilidades en Matlab, ya que en esta obra solo se mencionarán los procedimientos necesarios sin profundizar en ellos. En este libro se condensa, en una forma práctica, estudios, trabajos e investigaciones de más de catorce años tratando de plasmar el enfoque práctico de la parte teórica del Control Moderno.

Palabras claves: sistemas de control; control electrónico; controladores; transformaciones matemáticas

Categorización:

Personalizada

Ingeniería

Colección

Textos básicos

Sobre el Autor

Enrique Arnáez Braschi
Enrique Arnáez Braschi es Oficial de la Marina de Guerra del Perú graduado de la Escuela Naval del Perú y Magíster en Ingeniería de Control y Automatización de la Pontificia Universidad Católica del Perú (PUCP).

Profesionalmente se ha desempeñado en la Marina de Guerra del Perú y, como docente, en cursos de la Escuela Naval y de la Escuela de Calificación de Oficiales. Asimismo, cuenta con amplia experiencia como catedrático en la Maestría de Ingeniería de Control y Automatización de la PUCP, en la Maestría de Sistemas de la Universidad San Martín de Porres (USMP) y en el área de control y robótica de la Carrera de Ingeniería Electrónica de la Universidad Peruana de Ciencias Aplicadas (UPC).

eBook

Año de Publicación: 2014
Presentación: Digital: descarga y online
ISBN13: 9786124191312
PVP: USD 17

eBook

Año de Publicación: 2014
Presentación: Digital: descarga y online
ISBN13: 9786124191824
PVP: USD 17

Impreso

Año de Publicación: 2014
Presentación: Libro
Tamaño: 21 x 29.7 cm
Total de páginas numeradas: 316 Páginas
Número absoluto de páginas: 344 Páginas
ISBN13: 9786124191282
Peso: 0.88 Kg
PVP: S/ 44
PVP: USD 12

https://editorial.upc.edu.pe/enfoque-practico-de-control-moderno-x1vnn.html