

INSTITUTO POTOSINO DE INVESTIGACIÓN CIENTÍFICA Y TECNOLÓGICA, A.C. (IPICYT)

Proyecto de nuevo plan de estudios de la

MAESTRÍA EN CONTROL Y SISTEMAS DINÁMICOS

Antecedentes de ingreso:

Egresados de Ingeniería Eléctrica, Electrónica, Mecánica, Mecatrónica, Química, licenciatura en Física, Matemáticas y carreras afines.

Modalidad: **Escolarizada**

Mapa curricular

Primer Semestre

Asignaturas	Créditos	Instalaciones
Sistemas de control clásico	10	A y L
Ecuaciones diferenciales	10	A
Sistemas lineales	10	A y L
Sistemas dinámicos discretos	10	A
Seminario CSD I	1	A

Segundo Semestre

Asignaturas	Créditos	Instalaciones
Estabilidad	10	A
Control de sistemas no lineales	10	A y L
Optativa I	10	A, L
Optativa II	10	A, L
Seminario CSD II	1	A

Tercer Semestre

Asignaturas	Créditos	Instalaciones
Investigación maestría	37	A, L, O
Seminario CSD III	1	A

Cuarto Semestre

Asignaturas	Créditos	Instalaciones
Tesis maestría	37	A, L, O
Seminario CSD IV	1	A

Asignaturas Optativas

Asignaturas	Créditos	Instalaciones
Análisis real	10	A
Aplicaciones de sistemas dinámicos	10	A y L
Control de robots manipuladores	10	A y L
Control de sistemas electrónicos de potencia	10	A y L
Control digital	10	A y L
Control óptimo	10	A
Control robusto	10	A y L
Control y sincronización de sistemas caóticos	10	A y L
Dinámica aleatoria	10	A
Estabilidad de sistemas con retardos	10	A
Fundamentos de sistemas dinámicos	10	A
Identificación y control adaptable	10	A y L
Introducción a los sistemas con retardos	10	A
Redes complejas	10	A y L
Sincronización robusta de sistemas caóticos mediante retroalimentación	10	A
Temas selectos CSD I	10	A y L
Temas selectos CSD II	10	A y L

CSD: Control y Sistemas Dinámicos

A: aula

L: laboratorio

O: oficina