

Tabla de Contenido

1.	Introducción	1
1.1.	Breve historia de los sistemas caóticos	2
1.2.	Caracterización de los sistemas caóticos	3
1.3.	Aplicación de los sistemas caóticos	4
1.4.	Control de sistemas caóticos	5
1.5.	Objetivos y alcances	6
2.	Control Adaptivo para Sistemas Caóticos	7
2.1.	Sistemas de parámetros desconocidos y constantes	8
2.2.	Sistemas de parámetros desconocidos y variantes en el tiempo	9
2.2.1.	Parámetros variando en forma acotada y arbitraria	9
2.2.2.	Parámetros variando en forma aleatoria	10
2.3.	Controladores con incertidumbre en la componente no lineal.....	12
2.3.1.	Control adaptivo de orden completo	12
2.3.2.	Controladores adaptivos de orden reducido.....	13
2.4.	Controlador en presencia de perturbaciones	15
3.	El Sistema de Lorenz y su Generalización	18
3.1.	Sistema de Lorenz	18
3.2.	Propiedades matemáticas del sistema generalizado de Lorenz.....	20
4.	Diseño de controladores para el sistema generalizado de Lorenz	22
4.1.	Control usando señales u_1 y u_2	22
4.2.	Control usando señales u_1 y u_3	25
4.3.	Control usando la señal u_1	28
5.	Ajuste de ganancias para los esquemas de control	31
5.1.	Control usando señales u_1 y u_2	32
5.2.	Control usando señales u_1 y u_3	37
5.3.	Control usando la señal u_1	44
6.	Conclusiones	47
	Bibliografía	48
	Páginas web	48
	Libros.....	48
	Memorias	49
	Papers	49