



Línea de Trabajo fin de Máster 2025-2026

Máster Universitar	io en Estadística Aplicada.
Título	Predicción, filtrado y suavizamiento en sistemas lineales discretos usando un modelo espacio de estados
Tipo	INVESTIGACIÓN ⊠ ORIENTACIÓN PRÁCTICA □
Número de alumnos admitidos	1
Profesor(es)/ email	María Jesús García-Ligero Ramírez (mjgarcia@ugr.es)
Descripción	 Modelo espacio de estados. Predicción, filtrado y suavizamiento óptimos: desarrollo del Filtro de Kalman. Implementación de los algoritmos y ejemplos de simulación.
Objetivos particulares	 Conocer la descripción matemática con variables de estado de un sistema dinámico. Comprender y dominar la técnica de proyecciones ortogonales. Aplicar la técnica de proyecciones ortogonales para la obtención de los algoritmos de estimación. Adquirir destreza en la implementación del predictor, filtro y suavizamiento.
Prerrequisitos y recomendaciones	Se requiere haber realizado el curso Sistemas estocásticos. Estimación de señales.
Plan de trabajo	 Revisión bibliográfica y puesta al día en relación con el tema propuesto. Desarrollo e implementación de los algoritmos de predicción, filtrado y suavizamiento. Aplicación práctica de los algoritmos, interpretación de resultados y conclusiones.
Competencias generales y específicas	CB: 6, 7, 8, 9, 10 CG: 1, 2, 3, 6, 9 CE: 10, 13, 15, 16, 17, 18, 19, 20, 22, 23, 26, 28, 29
Bibliografía	Aoki, M. (1989). Optimization of Stochastic Systems. Topics in discrete-time dynamics. Academic Press.
	2. Anderson, B. y Moore, J. (1979). Optimal Filtering. Prentice Hall. Englewood Cliffs. New Jersey.
	3. Chui, C.K. y Chen, G. (1999). Kalman Filtering with real-time applications. Springer-Verlag, New York.
	4. Grewal, M.S. Y Andrews, A.P. (2009). Kalman Filtering: Theory and practice using MATLAB. John Wiley, New Jersey.
	5. Haykin, S. (2001). Kalman Filtering and Neural Networks. John Wiley & Sons.
	6. Kailath,T. Sayed, A.H. y Hassibi, B. (2000). Linear Estimation.
	7. Kalman, R.E. (1960), A new approach to linear filtering and prediction problems, Transactions of the ASME. Journal of Basic Engineering, D-82, 35-45.
	8. Simon, D. (2006). Optimal State Estimation. John Wiley & Sons. Prentice Hall.



