



Línea de Trabajo fin de Máster 2025-2026

Máster Universitario en Estadística Aplicada.		
Título	Estimación distribuida para sistemas con múltiples sensores	
Tipo	INVESTIGACIÓN ⊠ ORIENTACIÓN PRÁCTICA □	
Número de alumnos admitidos	1	
Profesor(es)/ email	María Jesús García-Ligero Ramírez (mjgarcia@ugr.es)	
Descripción	 Descripción del sistema con múltiples sensores. Estimación distribuida. Implementación de los algoritmos y ejemplos de simulación. 	
Objetivos particulares	 Conocer los diferentes métodos de fusión. Profundizar en el método de fusión distribuido. Comprender los fundamentos y nociones básicas del problema de estimación distribuida. Adquirir destreza en la implementación de los algoritmos de estimación. 	
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 estimación distribuida. 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 dinamics. Academic Press.	
	2. Anderson, B. y Moore, J. (1979). Optimal Filtering. Prentice Hall. Englewood Cliffs. New Jersey.	
	3. Bar-Shalon, Y. y Campo, L. (1986). The effect of the common process noise on two- sensor fused-track covariance. IEEE Transaction Aerospace Electronic Systems, 22 (11) 803-805.	
	4. Chui, C.K. y Chen, G. (1999). Kalman Filtering with real-time applications. Springer-Verlag, New York.	
	5. Grewal, M.S. Y Andrews, A.P. (2009). Kalman Filtering: Theory and practice <i>using MATLAB</i> . John Wiley, New Jersey.	
	6. Haykin, S. (2001). Kalman Filtering and Neural Networks. John Wiley & Sons.	
	7. Kailath, T. Sayed, A.H. y Hassibi, B. (2000). Linear Estimation.	
	8. 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	





 Kim, K.H. (1994). Development of track to track fusion algorithms. Proceeding of American Control Conference, 1037-1041. Shin, V. Lee, Y. y Choi, T-S. (2006). Generalized Millman's formula and its application for estimation problems. Signal Processing, 146, 191-197 Simon, D. (2006). Optimal State Estimation. John Wiley & Sons. Prentice Hall.