



## Línea de Trabajo fin de Máster 2025-2026

Título	Estimación en sistemas en los que las medidas pueden estar afectadas por interrupciones aleatorias.
Tipo	INVESTIGACIÓN ⊠ ORIENTACIÓN PRÁCTICA □
Número de alumnos admitidos	1
Profesor(es)/ email	María Jesús García-Ligero Ramírez (mjgarcia@ugr.es)
Descripción	<ul> <li>Problema de estimación en sistemas lineales discretos: Filtro de Kalman.</li> <li>Sistemas con observaciones inciertas: descripción e hipótesis.</li> <li>Algoritmo de filtrado para el problema de estimación lineal mínimo cuadrática en sistemas con observaciones inciertas.</li> </ul>
	Implementación del algoritmo y ejemplos de simulación.
Objetivos particulares	<ul> <li>Conocer y comprender los fundamentos y nociones básicas del problema de estimación.</li> <li>Adquirir destreza en la implementación del filtro de Kalman.</li> <li>Adquirir habilidad en la formulación y resolución del problema de estimación de señales a partir de observaciones inciertas.</li> <li>Adquirir destreza en la implementación y aplicación en ejemplos de simulación del algoritmo de predicción y filtrado en sistemas con observaciones inciertas.</li> </ul>
Prerrequisitos y recomendaciones	Se requiere haber realizado el curso Sistemas estocásticos. Estimación de señales
Plan de trabajo	<ul> <li>Revisión bibliográfica y puesta al día en relación con el tema propuesto.</li> <li>Desarrollo e implementación de los algoritmos de estimación centralizada.</li> <li>Aplicación práctica de los algoritmos, interpretación de resultados y conclusiones.</li> </ul>
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	<ol> <li>Anderson, B. y Moore, J. (1979). Optimal Filtering. Prentice Hall. Englewood Cliffs. New Jersey.</li> </ol>
	2. Chui, C.K. y Chen, G. (1999). Kalman Filtering with real-time applications. Springer-Verlag, New York.
	<ol> <li>Grewal, M.S. Y Andrews, A.P. (2009). Kalman Filtering: Theory and practice using MATLAB. John Wiley, New Jersey.</li> </ol>
	4. Haykin, S. (2001). Kalman Filtering and Neural Networks. John Wiley & Sons.
	5. Kailath,T. Sayed, A.H. y Hassibi, B. (2000). Linear Estimation.
	6. 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.





7	<ol> <li>Nahi, N.E. (1969), Optimal Recursive Estimation with Uncertain Observation. IEEE Transactions on Information Theory. Vol. IT-15, No. 4, pp. 457-462.</li> <li>Simon, D. (2006). Optimal State Estimation. John Wiley &amp; Sons. Prentice Hall.</li> </ol>