



Línea de Trabajo fin de Máster

(Fecha última actualización: 01/03/2022)

Máster en Estadística. CURSO ACADÉMICO 2021-2022	
Título	Estimación centralizada de señales observadas desde múltiples sensores.
Tipo	INVESTIGACIÓN <input checked="" type="checkbox"/> ORIENTACIÓN PRÁCTICA <input type="checkbox"/>
Profesor(es)/ email	María Jesús García-Ligero Ramírez (mjgarcia@ugr.es)
Descripción	<ul style="list-style-type: none"> • Descripción del sistema en un entorno de múltiples sensores. • Problema de estimación lineal de menor error cuadrático medio. • Algoritmos de estimación centralizados. • Implementación de los algoritmos y ejemplos de simulación.
Objetivos particulares	<ul style="list-style-type: none"> • Conocer los fundamentos del problema de estimación. • Conocer los distintos métodos de fusión. • Aplicar el método de fusión centralizada para la obtención de los algoritmos de estimación. • Adquirir destreza en la implementación de los algoritmos de estimación centralizada.
Prerrequisitos y recomendaciones	Se requiere haber realizado el curso <i>Sistemas estocásticos. Estimación de señales.</i>
Plan de trabajo	<ul style="list-style-type: none"> • Revisión bibliográfica y puesta al día en relación con el tema propuesto. • Desarrollo e implementación de los algoritmos de estimación centralizada. • Aplicación práctica de los algoritmos, interpretación de resultados y conclusiones.
Competencias generales y específicas	<p>GENERALES</p> <p>CG1 - Los titulados han de saber aplicar los conocimientos adquiridos y su capacidad de resolución de problemas en entornos nuevos o poco conocidos dentro de contextos más amplios (o multidisciplinares) relacionados con su área de estudio.</p> <p>CG3 - Los titulados han de saber comunicar sus conclusiones y los conocimientos y razones últimas que las sustentan a públicos especializados y no especializados de un modo claro y sin ambigüedades.</p> <p>CG4 - Los titulados deben poseer las habilidades de aprendizaje que les permitan continuar estudiando de un modo que habrá de ser en gran medida autodirigido o autónomo.</p> <p>CG5 - Los titulados han de demostrar una comprensión sistemática del campo de estudio y el dominio de las habilidades y métodos de investigación relacionados con dicho campo.</p> <p>CG8 - Los titulados deben ser críticos en el análisis, evaluación y síntesis de ideas nuevas y complejas.</p> <p>CG9 - Los titulados deben saber comunicarse con sus colegas, con la comunidad académica en su conjunto y con la sociedad en general acerca de sus áreas de conocimiento.</p> <p>ESPECÍFICAS</p> <p>CE3 - Adquirir conocimientos avanzados en Probabilidad y Procesos Estocásticos.</p> <p>CE4 - Profundizar en las técnicas de Modelización Estocástica.</p> <p>CE15 - Ser capaz de identificar la información relevante para resolver un problema.</p> <p>CE20 - Ser capaz de realizar una correcta representación gráfica de datos.</p>



CE21 - Conocer, identificar y seleccionar fuentes estadísticas.
CE23 - Adquirir capacidad para elaborar previsiones y escenarios.
CE24 - Ser capaz de extraer conclusiones y redactar informes.
CE25 - Ser capaz de identificar relaciones o asociaciones.
CE27 - Adquirir la habilidad para detectar y modelizar el azar en problemas reales.
CE28 - Ser capaz de desarrollar un pensamiento y razonamiento cuantitativo.
CE29 - Potenciar la habilidad para poder sustraer o deducir lo esencial de un concepto o situación determinada con objeto de extraer la información importante y generalizar el aprendizaje a situaciones nuevas.

Bibliografía

1. 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. 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 using MATLAB. 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
9. Kim, K.H. (1994). Development of track to track fusion algorithms. Proceeding of American Control Conference, 1037-1041.
10. Rong Li, X., Zhu, Y. Wang, J. Y Han, C. (2003). Optimal linear estimation fusion PartI: Unified Fusion Rules. IEEE Trans. Information Theory, 49 (9), 2192-2208.
11. Shin, V. Lee, Y. y Choi, T-S. (2006). Generalized Millman's formula and its application for estimation problems. Signal Processing, 146, 191-197
12. Simon, D. (2006). Optimal State Estimation. John Wiley & Sons. Prentice Hall.