

Bibliografía

- [1] Instituto Schneider Electric de Formación. *Curso de Autómatas Modicon M340 con Unity Pro*. Schneider Electric, septiembre 2007.
- [2] Instituto Schneider Electric de Formación. *Manual de Formación Vijeo Citect*. Schneider Electric, octubre 2008.
- [3] Instituto Schneider Electric de Formación. Manual Unity Pro. *Manual de introducción al uso de la herramienta de configuración, programación y depuración de autómatas programables de gama Modicon: M340, Premium y Quantum*. Schneider Electric, julio 2008.
- [4] Ogata, K., (4^a Edición, 2007) “Ingeniería de Control Moderna”, Pearson - Prentice Hall.
- [5] González Urbano, S., (2009) “Modificación, puesta en marcha y programación de una planta piloto para el control e instrumentación industrial”, PFC. Dpto. Ingeniería de Sistemas y Automática, Universidad de Sevilla.
- [6] Martín del Brío, B. y Sanz Molina, A., (2^a Edición, 2001) “Redes Neuronales y Sistemas Borrosos”, Ra-Ma.
- [7] Camacho, E.F. y Bordons, C., (2^a Edición, 2004) “Model Predictive Control”, Springer.
- [8] Escaño, J.M. y Algarin-Muñoz, D., (2004) “Identificación y control de posición de un sistema de levitación neumática”, *XXV Jornadas de Automática*, Ciudad Real.
- [9] Babuska, R., “Fuzzy Systems, Modeling and Identification”, Delft University of Technology, Department of Electrical Engineering Control Laboratory.
- [10] Gruber, J.K., Ramirez, D.R., Alamo, T., Bordons, C. y Camacho, E.F., (2009) “Control of a pilot plant using QP based min-max predictive control”, *Control Engineering Practice* 17, 1358-1366.
- [11] Babuska, R., Oosterhoff, J., Oudshoorn, A. y Bruijn, P.M., (2002) “Fuzzy self-tuning PI control of pH in fermentation”, *Engineering Applications of Artificial Intelligence* 15 (2002) 3-15.

- [12] Wika, TRONIC Line, “Reference Manual”.
- [13] Gruber, J.k. y Bordons, C., (2007) “Control predictivo no lineal basado en modelos de Volterra. Aplicación a una planta piloto”, *Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial (RIAI)*, Vol. 4, Núm. 3, pp. 34-45.
- [14] IEC, (1997) “IEC 1131 Part 7: Fuzzy Control Programming”, *International Electrotechnical Commission (IEC) Technical Committee No. 65*.
- [15] Ortega, M.G., Castaño, F. y Vivas, C., “Modelado y Simulación de una Planta Piloto”, Dpto. Ingeniería de Sistemas y Automática, Universidad de Sevilla.
- [16] Jantzen, J., (1998) “Tuning of Fuzzy PID Controllers”, *Technical University of Denmark, Department of Automation*, Bldg 326, DK-2800 Lyngby. Tech. Report no 98-H 871.
- [17] Mathworks, (2012) “Fuzzy Logic Toolbox User’s Guide”, Versión 2.2.15, Release 2012a, *The Mathworks Inc.*
- [18] Mathworks, (2012) “Simulink Control Design User’s Guide”, Versión 3.5, Release 2012a, *The Mathworks Inc.*
- [19] Mathworks, (2012) “Control System Toolbox User’s Guide”, Versión 9.3, Release 2012a, *The Mathworks Inc.*
- [20] Schneider Electric, (2009) *Fuzzy Control Library V1.2 a SoCollaborative library*.
- [21] Reznik, L., (1997) “Fuzzy Controllers”, Newnes.