

## Resolução comentada PR3 15-2019:

### Questão 1:

Definição presente nos slides cap (19).

### Questão 2:

$$\dot{v} = \begin{vmatrix} 3 & -2 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} v + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} x$$

$$\Delta(\lambda) = (\lambda - 1)(\lambda - 2)$$

$$\begin{aligned} \hookrightarrow \text{modos} &\nearrow \lambda = 1 \\ &\rightarrow \lambda = 2 \end{aligned}$$

Para testar se um modo é controlável ou não devemos analisar o rank da matriz

$$\begin{vmatrix} A - \lambda I & b \end{vmatrix}$$

Para  $\lambda = 1$

$$\text{rank} \left( \begin{vmatrix} 2 & -2 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{vmatrix} \right) \rightarrow \text{rank} = 2$$

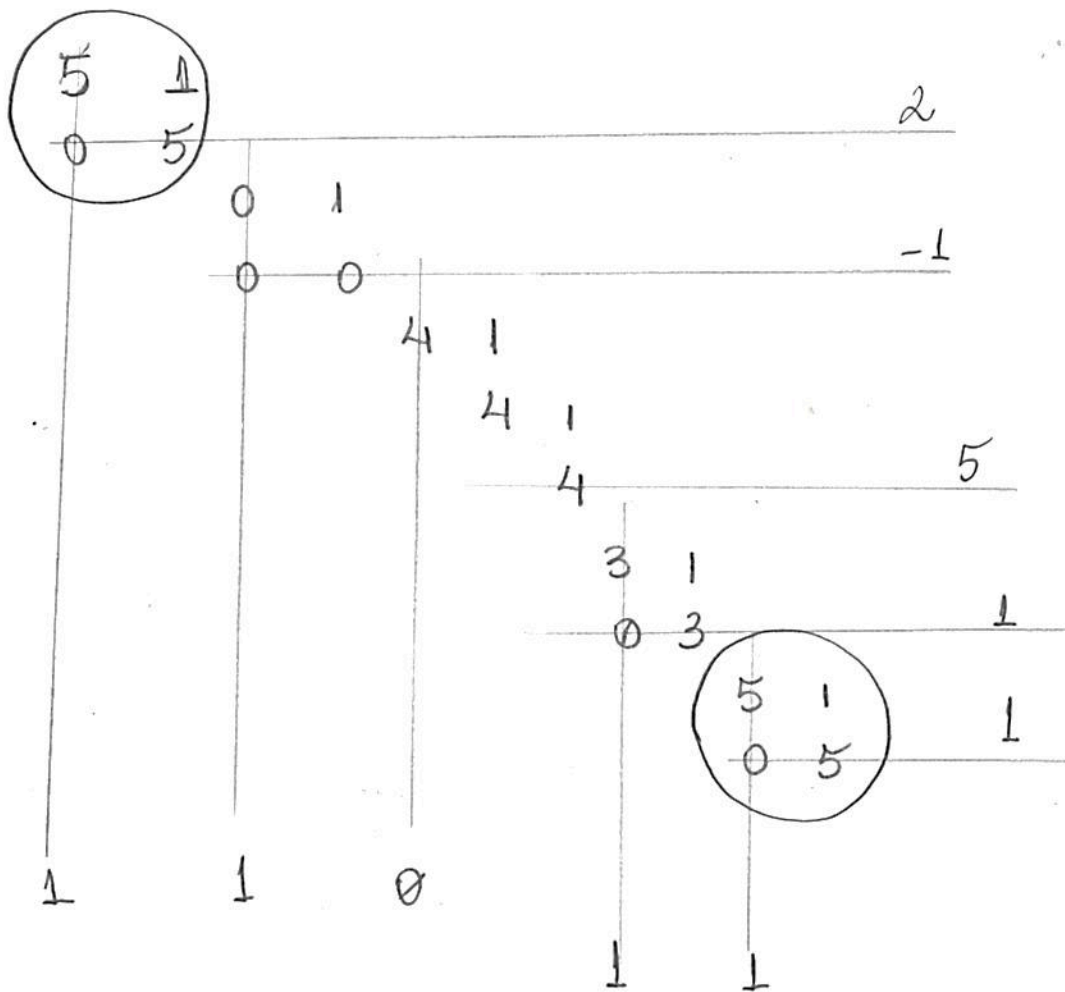
controlável

Para  $\lambda = 2$

$$\text{rank} \left( \begin{vmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 1 & -2 & 1 \end{vmatrix} \right) \rightarrow \text{rank} = 1$$

não-controlável

Questão 3:



→ O primeiro pressuposto para termos seja controlabilidade que observabilidade é que tenhamos APENAS 1 bloco de Jordan  $p|$  cada autovalor.

→ Nesse caso temos 2 blocos  $p|$   $1=5$

Logo, NÃO OBSERVÁVEL e  
 NÃO CONTROLÁVEL

Questão 4: sistema observável  $\alpha, \beta$ ?

$$\dot{v} = \underbrace{\begin{bmatrix} 3 & 1 \\ -2 & 0 \end{bmatrix}}_A v \quad y = \underbrace{[\alpha \ \beta]}_C v$$

Montar a matriz de observabilidade

$$\text{Obsv. } (A, c) = \begin{vmatrix} c \\ cA \end{vmatrix}$$

$$= \begin{vmatrix} \alpha & \beta \\ 3\alpha - 2\beta & \alpha \end{vmatrix} \rightarrow \text{rank} = 2$$

Para termos  $\text{rank} = 2$  temos que ter linhas e colunas LI

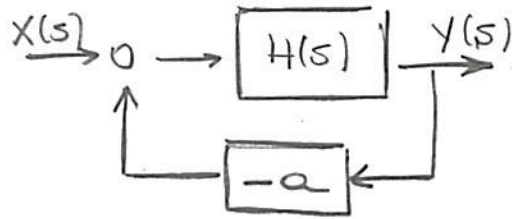
$$[\alpha \neq \beta \neq 0]$$

$$\alpha^2 - \beta(3\alpha - 2\beta) \neq 0$$

$$\hookrightarrow \text{se } \alpha = 0 \rightarrow [2\beta \neq 0] \checkmark$$

Questão 5:

$$H(s) = \frac{5a}{s^2 + 10s + 2a}$$



Sensibilidade do ganho DC ( $s=0$ ) p/  $a=1$   
em malha fechada

$$G(s) = \frac{H(s)}{1 + aH(s)} = \frac{5a}{s^2 + 10s + 5a^2 + 2a}$$

sensibilidade

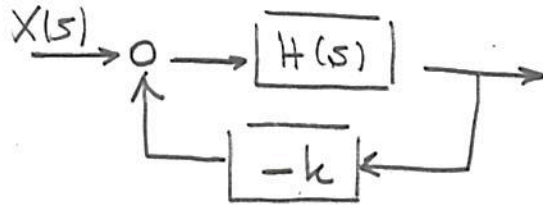
$$\left[ \left( \frac{\partial G}{\partial a} \cdot \frac{a}{G} \right) \right]_{s=0, a=1}$$

$$\frac{\partial G}{\partial a} \cdot \frac{a}{G} = \frac{s^2 + 10s - 5a^2}{s^2 + 10s + 2a + 5a^2} \Big|_{s=0}$$

$$\left( \frac{\partial G}{\partial a} \cdot \frac{a}{G} \right) \Big|_{s=0, a=1} = -\frac{5}{7}$$

### Questão 6:

$$H(s) = \frac{s^2 - s}{s^3 + 8s + 12}$$



BIBO estabilidade em malha fechada

$$G(s) = \frac{H(s)}{1 + kH(s)} = \frac{\frac{s^2 - s}{s^3 + 8s + 12}}{1 + k \cdot \frac{s^2 - s}{s^3 + 8s + 12}}$$

$$\frac{N(s)}{D(s)} = \frac{s^2 - s}{s^3 + ks^2 + s(8-k) + 12}$$

Para ser BIBO-estável  $D(s)$  deve possuir  
raízes de  $\text{Re}(s) < 0$

$$D(s) = s^3 + ks^2 + s(8-k) + 12$$

$p^3$	$\downarrow$	$8-k$	$k > 0$	$\downarrow$
$p^2$	$k$	$12$	$\frac{8k - k^2 - 12}{k} > 0$	
$p^1$	$\frac{8k - k^2 - 12}{k}$			
$p^0$	$12$		$-k^2 - 12 + 8k > 0$	

$$\Delta = 64 - 48 = 16$$

$$\therefore \boxed{6 > k > 2}$$

$$k < 6$$

$$k = \frac{-8 \pm 4}{1}$$

### Questão 7:

A matriz  $A$  possui os seguintes blocos

- 1 bloco de dim. 1  $\lambda = \pm j$
- 1 bloco de dim. 1  $\lambda = \pm 3j$
- 1 bloco de dim. 2  $\lambda = \pm 2j$

→ INSTÁVEL, pois o sistema possui um bloco de parte real nula com dimensão maior que 1

### Questão 8:

$$A^T P + P A + I = 0$$
$$A = \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ 2 & -4 \end{bmatrix}$$

Preparamos achar  $P$  e avaliar se a matriz  $P$  é simétrica, única e definida positiva. Se for, então o SLIT é ESTÁVEL

$$P = \begin{bmatrix} p_1 & p_2 \\ p_2 & p_3 \end{bmatrix} \rightarrow \text{preparamos ter simétrico.$$

$$\begin{bmatrix} -3 & 2 \\ 1 & -4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} p_1 & p_2 \\ p_2 & p_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} p_1 & p_2 \\ p_2 & p_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ 2 & -4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -14 & 0 \\ 0 & -14 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} -3p_1 + 2p_2 & -3p_2 + 2p_3 \\ p_1 - 4p_2 & p_2 - 4p_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -3p_1 + 2p_2 & p_1 - 4p_2 \\ -3p_2 + 2p_3 & p_2 - 4p_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -14 & 0 \\ 0 & -14 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} -6p_1 + 4p_2 & -7p_2 + p_1 + 2p_3 \\ p_1 - 7p_2 + 2p_3 & 2p_2 - 8p_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -14 & 0 \\ 0 & -14 \end{bmatrix}$$

$$\begin{cases} -6p_1 + 4p_2 = -14 \\ -7p_2 + p_1 + 2p_3 = 0 \\ 2p_2 - 8p_3 = -14 \end{cases} \begin{matrix} \nearrow + \\ (x6) \\ \nwarrow \end{matrix} \begin{matrix} [p_1 = 3] \\ [p_2 = 1] \end{matrix}$$

$$\begin{cases} -38p_2 + 12p_3 = -14 \\ 2p_2 - 8p_3 = -14 \end{cases} \begin{matrix} \nearrow + \\ (x19) \end{matrix}$$

$$-140p_3 = -280$$

$$p = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\boxed{p_3 = 2}$$

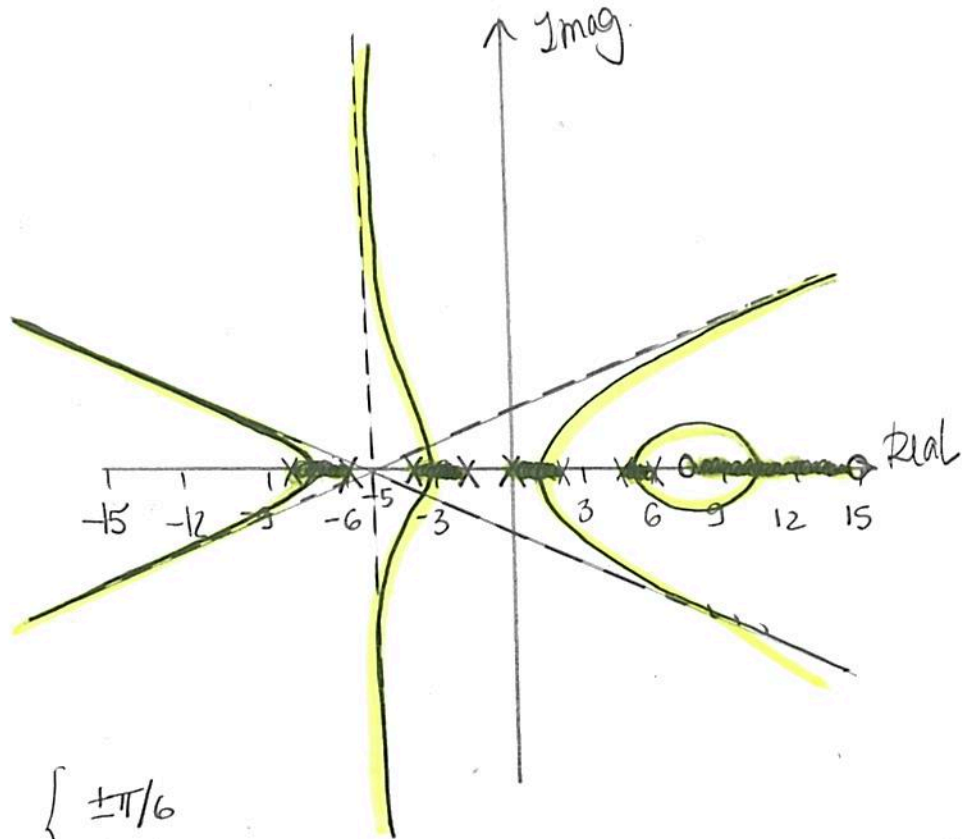
$$\hookrightarrow 3 > 0 \text{ e } \det(p) = 5 > 0$$

$\therefore$  definida positiva

# Questão 9:

$$\begin{array}{l} \text{pólos} \\ m = 7 \end{array} \left\{ \begin{array}{l} s = -8 \\ s = -6 \\ s = -4 \\ s = -2 \\ s = 0 \\ s = 2 \\ s = 4 \\ s = 6 \end{array} \right.$$

$$\begin{array}{l} \text{zeros} \\ \lambda = 2 \end{array} \left\{ \begin{array}{l} s = 7 \\ s = 15 \end{array} \right.$$



$$\varphi = m - l = 6 \quad \left\{ \begin{array}{l} \pm \pi/6 \\ \pm \pi/2 \\ \pm 5\pi/6 \end{array} \right.$$

$$\frac{1}{\varphi} (\sum(\lambda_i) - \sum(\gamma_i)) = \frac{1}{6} (-8 - 22) = -5$$

↑  
ponto de encontro das assintotas

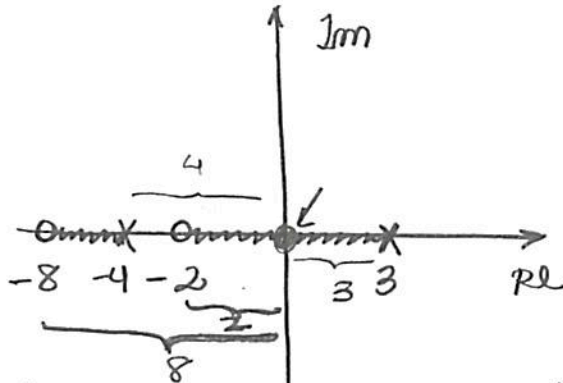


Questão 10 :

k p/0

crusamento

q/0 eixo imaginário (nessa caso  $s=0$ )



$$k = \frac{\prod (s - p_j)}{\prod (s - z_j)} \Big|_{s=0} = \frac{|3| |4|}{|8| |2|} = \frac{3}{4}$$

↑ poles  
↑ zeros