

[Painel](#) / [Meus cursos](#) / [SC26EL](#) / [9-Formas Canônicas e Transformações de Similaridade](#)  
/ [Questionário sobre Formas Canônicas e Transformações de Similaridade](#)

<b>Iniciado em</b>	domingo, 11 abr 2021, 13:53
<b>Estado</b>	Finalizada
<b>Concluída em</b>	domingo, 11 abr 2021, 14:08
<b>Tempo empregado</b>	15 minutos 17 segundos
<b>Notas</b>	7,8/8,0
<b>Avaliar</b>	<b>9,8</b> de um máximo de 10,0( <b>98%</b> )

Questão 1

Correto

Atingiu 1,0 de 1,0

Identifique as seguintes representações em espaço de estados:

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y = \begin{bmatrix} -1 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + u$$

Forma canônica controlável



$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \\ \dot{x}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \\ 1 & 0 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

Forma canônica observável



$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ -4 & -6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} u$$

$$y = \begin{bmatrix} 1 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

Forma não canônica



$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3 & -2 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} u$$

$$y = \begin{bmatrix} 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

Forma canônica controlável



$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ 0 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

Forma canônica observável



$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ 0 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y = \begin{bmatrix} 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

Forma canônica de Jordan



$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \\ \dot{x}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

Forma canônica diagonal



Questão 2

Correto

Atingiu 1,0 de 1,0

Considere o sistema  $\dot{G}(s) = \frac{2}{s^2 + 3s + 2}$ . Obtenha as representações nas formas canônicas controlável, observável e diagonal ou de Jordan desse sistema. As representações tem a forma:

$$\dot{x} = Ax + Bu$$

$$y = Cx + Du$$

onde  $A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$ ,  $B = \begin{bmatrix} b_{11} \\ b_{21} \end{bmatrix}$  e  $C = \begin{bmatrix} c_{11} & c_{12} \end{bmatrix}$ .

### 1) FORMA CANÔNICA CONTROLÁVEL

Os elementos  $a_{ij}$  da matriz  $A$  são:

$$a_{11} = 0, a_{12} = 1, a_{21} = -2 \text{ e } a_{22} = -3.$$

Os elementos  $b_{ij}$  da matriz  $B$  são:

$$b_{11} = 0 \text{ e } b_{21} = 1.$$

Os elementos  $c_{ij}$  da matriz  $C$  são:

$$c_{11} = 2 \text{ e } c_{12} = 0.$$

$$\text{O valor de } D = 0.$$

### 2) FORMA CANÔNICA OBSERVÁVEL

Os elementos  $a_{ij}$  da matriz  $A$  são:

$$a_{11} = 0, a_{12} = -2, a_{21} = 1 \text{ e } a_{22} = -3.$$

Os elementos  $b_{ij}$  da matriz  $B$  são:

$$b_{11} = 2 \text{ e } b_{21} = 0.$$

Os elementos  $c_{ij}$  da matriz  $C$  são:

$$c_{11} = 0 \text{ e } c_{12} = 1.$$

$$\text{O valor de } D = 0.$$

### 3) FORMA CANÔNICA DIAGONAL OU DE JORDAN

Como o sistema tem polos distintos, é possível a representação na forma canônica diagonal.

Os elementos  $a_{ij}$  da matriz  $A$  são (considere os polos em ordem decrescente na diagonal principal):


$$a_{11} = -1, a_{12} = 0, a_{21} = 0 \text{ e } a_{22} = -2.$$

Os elementos  $b_{ij}$  da matriz  $B$  são:

$$b_{11} = 1 \text{ e } b_{21} = 1.$$

Os elementos  $c_{ij}$  da matriz  $C$  são:

$$c_{11} = 2 \text{ e } c_{12} = -2.$$

O valor de  $\lambda(D=\lambda)$    .

Questão **3**









Correto

Atingiu 1,0 de 1,0

Dada a representação em espaço de estados determine a função de transferência  $\lambda(G(s))$  associada.

$$\lambda\left(\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \\ \dot{x}_3 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -6 & -11 & -6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

Para esse sistema, considere a função de transferência na forma  $\lambda(G(s) = \frac{\text{Num}(s)}{\text{Den}(s)})$ . Logo, os coeficientes do polinômio do numerador são:  $\lambda(\text{Num}(s) = \lambda$     $\lambda(s^3 + \lambda$     $\lambda(s^2 + \lambda$     $\lambda(s + \lambda$    . Os coeficientes do polinômio do denominador são:  $\lambda(\text{Den}(s) = \lambda$     $\lambda(s^3 + \lambda$     $\lambda(s^2 + \lambda$     $\lambda(s + \lambda$    .

Questão **4**

Correto

Atingiu 1,0 de 1,0

Dada a representação em espaço de estados determine a função de transferência  $\lambda(G(s))$  associada.

$$\lambda\left(\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \\ \dot{x}_3 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & -12 \\ 0 & 1 & -7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

Para esse sistema, considere a função de transferência na forma  $\lambda(G(s) = \frac{\text{Num}(s)}{\text{Den}(s)})$ . Logo, os coeficientes do polinômio do numerador são:

$$\lambda(\text{Num}(s) = \lambda$$
    $\lambda(s^3 + \lambda$     $\lambda(s^2 + \lambda$     $\lambda(s + \lambda$    .

Os coeficientes do polinômio do denominador são:

$$\lambda(\text{Den}(s) = \lambda$$
    $\lambda(s^3 + \lambda$     $\lambda(s^2 + \lambda$     $\lambda(s + \lambda$    .

Questão **5**




Correto




Atingiu 1,0 de 1,0

Dada a representação em espaço de estados determine a função de transferência  $\lambda(G(s))$  associada.

$$\lambda\left(\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y = \begin{bmatrix} 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

Para esse sistema, considere a função de transferência na forma  $\lambda(G(s) = \frac{\text{Num}(s)}{\text{Den}(s)})$ . Logo, os coeficientes do polinômio do numerador são:  $\lambda(\text{Num}(s) = \lambda$     $\lambda(s^2 + \lambda$     $\lambda(s + \lambda$    . Os coeficientes do polinômio do denominador

são:  $\lambda(\text{Den}(s) = \lambda$     $\lambda(s^2 + \lambda$     $\lambda(s + \lambda$    .

Questão 6

Correto

Atingiu 1,0 de 1,0

Dada a representação em espaço de estados determine a função de transferência  $G(s)$  associada.

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 0 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u \quad y = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

Para esse sistema, considere a função de transferência na forma  $G(s) = \frac{\text{Num}(s)}{\text{Den}(s)}$ . Logo, os coeficientes do polinômio do numerador são:  $\text{Num}(s) =$    $\checkmark (s^2 +$    $\checkmark (s +$    $\checkmark .$  Os coeficientes do polinômio do denominador são:  $\text{Den}(s) =$    $\checkmark (s^2 +$    $\checkmark (s +$    $\checkmark .$

Questão 7

Parcialmente correto

Atingiu 0,8 de 1,0

Considere o sistema  $G(s) = \frac{s+1}{s^2+6s+9}$ . Obtenha a representação em espaço de estados na forma canônica diagonal ou de Jordan.

O sistema tem uma representação na forma:

$$\dot{x} = Ax + Bu$$

$$y = Cx + Du$$

O sistema por ter polos   $\checkmark$  possui representação na forma canônica   $\checkmark$ .

Os elementos  $a_{ij}$  da matriz  $A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$  são (considere os elementos da diagonal principal em ordem decrescente):

$$a_{11} = \text{} \checkmark, a_{12} = \text{} \checkmark, a_{21} = \text{} \checkmark \text{ e } a_{22} = \text{} \checkmark.$$

Os elementos  $b_{ij}$  da matriz  $B = \begin{bmatrix} b_{11} \\ b_{21} \end{bmatrix}$  são:

$$b_{11} = \text{} \checkmark \text{ e } b_{21} = \text{} \checkmark.$$

Os elementos  $c_{ij}$  da matriz  $C = \begin{bmatrix} c_{11} & c_{12} \end{bmatrix}$  são:

$$c_{11} = \text{} \times \text{ e } c_{12} = \text{} \times.$$

O valor de  $D =$    $\checkmark$ .

Questão 8

Correto

Atingiu 1,0 de 1,0

Dada a representação abaixo, ache a matriz de transformação  $(P)$  que diagonaliza o sistema. Também ache sua representação na forma canônica diagonal.

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \\ \dot{x}_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -20 \\ 1 & 0 & -32 \\ 0 & 1 & -13 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 20 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$y = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

Os autovalores desse sistema, em ordem decrescente, são:  $\lambda_1 = -1$  ✓,  $\lambda_2 = -2$  ✓  
e  $\lambda_3 = -10$  ✓.

Para a determinação dos autovetores associados, considere  $(x_3 = 1)$ . Os autovetores tem a forma  $(V_i = \begin{pmatrix} v_1 & v_2 & v_3 \end{pmatrix}^T)$ .

O autovetor associado à  $\lambda_1$  é:  $(V_1 = \begin{pmatrix} 20 & 12 & 1 \end{pmatrix}^T)$  ✓

O autovetor associado à  $\lambda_2$  é:  $(V_2 = \begin{pmatrix} 10 & 11 & 1 \end{pmatrix}^T)$  ✓

O autovetor associado à  $\lambda_3$  é:  $(V_3 = \begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 \end{pmatrix}^T)$  ✓

A matriz de transformação tem a forma  $(P = \begin{pmatrix} p_{11} & p_{12} & p_{13} \\ p_{21} & p_{22} & p_{23} \\ p_{31} & p_{32} & p_{33} \end{pmatrix})$ . Logo, os elementos desta matriz são:

$p_{11} = 20$  ✓  $p_{12} = 10$  ✓  $p_{13} = 2$  ✓

$p_{21} = 12$  ✓  $p_{22} = 11$  ✓  $p_{23} = 3$  ✓

$p_{31} = 1$  ✓  $p_{32} = 1$  ✓  $p_{33} = 1$  ✓

Logo, o sistema diagonalizado tem a forma:

$$\dot{z} = Az + Bu$$

$$y = Cz + Du$$

Os elementos  $(a_{ij})$  da matriz  $(A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix})$  são:

$a_{11} = -1$  ✓  $a_{12} = 0$  ✓  $a_{13} = 0$  ✓

$a_{21} = 0$  ✓  $a_{22} = -2$  ✓  $a_{23} = 0$  ✓

$a_{31} = 0$  ✓  $a_{32} = 0$  ✓  $a_{33} = -10$  ✓

Os elementos  $(b_{ij})$  da matriz  $(B = \begin{pmatrix} b_{11} & b_{21} & b_{31} \end{pmatrix})$  são:

$b_{11} = 2,22$  ✓,  $b_{21} = -2,5$  ✓ e  $b_{31} = 0,277$  ✓

Os elementos  $(c_{ij})$  da matriz  $(C = \begin{pmatrix} c_{11} & c_{12} & c_{13} \end{pmatrix})$  são:

$c_{11} = 1$  ✓,  $c_{12} = 1$  ✓ e  $c_{13} = 1$  ✓.

O valor de  $(D) = 0$  ✓.

[◀ Script Python](#)[Aula 10 - Resolução das Equações de Estado ▶](#)