

[Painel](#) / [Meus cursos](#) / [SC26EL](#) / [10-Resolução das Equações de Estado](#) / [Questionário sobre Resolução das Equações de Estado](#)

Iniciado em domingo, 18 abr 2021, 00:20

Estado Finalizada

Concluída em domingo, 18 abr 2021, 00:52

**Tempo
empregado** 31 minutos 12 segundos

Notas 3,0/3,0

Avaliar 9,9 de um máximo de 10,0(99%)

Questão 1

Correto

Atingiu 1,0 de 1,0

Considere o sistema abaixo onde $u(t)$ é um degrau unitário. Obtenha a solução das equações de estado. Considere 3 algarismos significativos após a vírgula.

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -6 & -5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

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

Os polos do sistema são (do maior para o menor): $s_1 =$

-2

✓ e $s_2 =$

-3

✓ .

A solução das equações de estado é dada por $x(t) = e^{At}x(0) + \int_0^t e^{A(t-\tau)}Bu(\tau)d\tau$, onde, $e^{At} = \phi(t) = \mathcal{L}^{-1}\{(sI - A)^{-1}\}$.

Assim, a matriz $\phi(s) = (sI - A)^{-1}$ tem a forma $\phi(s) = \frac{1}{den(s)} \begin{bmatrix} \phi_{11}(s) & \phi_{12}(s) \\ \phi_{21}(s) & \phi_{22}(s) \end{bmatrix}$. Os coeficientes do polinômio $den(s)$ e dos elementos $\phi_{ij}(s)$ da matriz são:

 $den(s) =$

1

✓ $s^2 +$

5

✓ $s +$

6

✓ ;

 $\phi_{11}(s) =$

0

✓ $s^2 +$

1

✓ $s +$

5

✓ ;

 $\phi_{12}(s) =$

0

✓ $s^2 +$

0

✓ $s +$

1

✓ ;

 $\phi_{21}(s) =$

0

✓ $s^2 +$

0

✓ $s +$

-6

✓ ;

 $\phi_{22}(s) =$ 

0

✓ $s^2 +$

1

✓ $s +$

0

✓ .

A matriz $\phi(t) = e^{At}$ tem a forma $\phi(t) = \begin{bmatrix} \phi_{11}(t) & \phi_{12}(t) \\ \phi_{21}(t) & \phi_{22}(t) \end{bmatrix}$. Os elementos $\phi_{ij}(t)$ da matriz são:

 $\phi_{11}(t) =$

3

✓ $e($

-2

✓ $t) _$

2

✓ $e($

-3

✓ $t);$ $\phi_{12}(t) =$

1

✓ $e($

-2

✓ $t) _$

1

✓ $e($

-3

✓ $t);$ $\phi_{21}(t) =$

6

✓ $e($

-3

✓ $t) _$

6

✓ $e($

-2

✓ $t);$ $\phi_{22}(t) =$

3

✓ $e($

-3

✓ $t) _$

2

✓ $e($

✓ t).

A solução das equações de estados é dada por:

$$\begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} = e^{At} \begin{bmatrix} x_1(0) \\ x_2(0) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} f_1(t) \\ f_2(t) \end{bmatrix},$$

onde,

 $f_1(t) =$

✓ +

✓ $e($

✓ $t) -$

✓ $e($

✓ $t);$
 $f_2(t) =$

✓ $e($

✓ $t) -$

✓ $e($

✓ $t).$

Consequentemente, considerando $x(0) = 0$, no instante $t = 1$ s a saída $y(t)$ do sistema vale:

 $y(1) =$

✓ .

Para $t \rightarrow \infty$, a saída $y(t)$ do sistema vale:

 $y(\infty) =$

✓ .

Questão **2**

Correto

Atingiu 1,0 de 1,0

Considere o sistema abaixo onde $u(t)$ é um degrau unitário. Obtenha a solução das equações de estado. Considere 3 algarismos significativos após a vírgula.

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -4 & -4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

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

Os polos do sistema são: $s_1 =$

✓ e $s_2 =$

✓ .

A solução das equações de estado é dada por $x(t) = e^{At}x(0) + \int_0^t e^{A(t-\tau)}Bu(\tau)d\tau$, onde, $e^{At} = \phi(t) = \mathcal{L}^{-1}\{(sI - A)^{-1}\}$.

Assim, a matriz $\phi(s) = (sI - A)^{-1}$ tem a forma $\phi(s) = \frac{1}{den(s)} \begin{bmatrix} \phi_{11}(s) & \phi_{12}(s) \\ \phi_{21}(s) & \phi_{22}(s) \end{bmatrix}$. Os coeficientes do polinômio $den(s)$ e dos elementos $\phi_{ij}(s)$ da matriz são:

$den(s) =$

✓ $s^2 +$

✓ $s +$

✓ ;

$\phi_{11}(s) =$

✓ $s^2 +$

✓ $s +$

✓ ;

$\phi_{12}(s) =$

✓ $s^2 +$

✓ $s +$

✓ ;

$\phi_{21}(s) =$

✓ $s^2 +$

✓ $s +$

✓ ;

$\phi_{22}(s) =$



0

✓ $s^2 +$

1

✓ $s +$

0

✓ .

A matriz $\phi(t) = e^{At}$ tem a forma $\phi(t) = \begin{bmatrix} \phi_{11}(t) & \phi_{12}(t) \\ \phi_{21}(t) & \phi_{22}(t) \end{bmatrix}$. Os elementos $\phi_{ij}(t)$ da matriz são:

 $\phi_{11}(t) =$

1

✓ $e^{($

-2

✓ $t) +$

2

✓ $te^{($

-2

✓ $t);$ $\phi_{12}(t) =$

1

✓ $te^{($

-2

✓ $t);$ $\phi_{21}(t) =$

-4

✓ $te^{($

-2

✓ $t);$ $\phi_{22}(t) =$

1

✓ $e^{($

-2

✓ $t) +$

-2

✓ $te^{($

-2

✓ $t);$

A solução das equações de estados é dada por:

$$\begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} = e^{At} \begin{bmatrix} x_1(0) \\ x_2(0) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} f_1(t) \\ f_2(t) \end{bmatrix},$$

onde,

 $f_1(t) =$

0,250

✓ +

✓ $te($ ✓ $t)_+$ ✓ $e($ ✓ $t);$ $f_2(t) =$ ✓ $te($ ✓ $t).$

Consequentemente, considerando $x(0) = 0$, no instante $t = 1$ s a saída $y(t)$ do sistema vale:

 $y(1) =$

✓ .

Para $t \rightarrow \infty$, a saída $y(t)$ do sistema vale:

 $y(\infty) =$

✓ .

Questão 3

Parcialmente correto

Atingiu 1,0 de 1,0

Considere o sistema abaixo onde $u(t)$ é um degrau unitário. Obtenha a solução das equações de estado. Considere 3 algarismos significativos após a vírgula.

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -13 & -4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

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

Os polos do sistema são: $s_{1,2} =$

-2

✓ $\pm j$

3

✓ .

A solução das equações de estado é dada por $x(t) = e^{At}x(0) + \int_0^t e^{A(t-\tau)}Bu(\tau)d\tau$, onde, $e^{At} = \phi(t) = \mathcal{L}^{-1}\{(sI - A)^{-1}\}$.

Assim, a matriz $\phi(s) = (sI - A)^{-1}$ tem a forma $\phi(s) = \frac{1}{den(s)} \begin{bmatrix} \phi_{11}(s) & \phi_{12}(s) \\ \phi_{21}(s) & \phi_{22}(s) \end{bmatrix}$. Os coeficientes do polinômio $den(s)$ e dos elementos $\phi_{ij}(s)$ da matriz são:

$den(s) =$

1

✓ $s^2 +$

4

✓ $s +$

13

✓ ;

$\phi_{11}(s) =$

0

✓ $s^2 +$

1

✓ $s +$

4

✓ ;

$\phi_{12}(s) =$

0

✓ $s^2 +$

0

✓ $s +$

1

✓ ;

$\phi_{21}(s) =$

0

✓ $s^2 +$

0

✓ $s +$

-13

✓ ;

$\phi_{22}(s) =$



0

✓ $s^2 +$

1

✓ $s +$

0

✓ .

A matriz $\phi(t) = e^{At}$ tem a forma $\phi(t) = \begin{bmatrix} \phi_{11}(t) & \phi_{12}(t) \\ \phi_{21}(t) & \phi_{22}(t) \end{bmatrix}$. Os elementos $\phi_{ij}(t)$ da matriz são:

$\phi_{11}(t) = e^{($

-2

✓ $) ($

1

✓ $\cos($

3

✓ $) +$

0,667

✓ $\sin($

3

✓ $)$);

$\phi_{12}(t) =$

0,333

✓ $e^{($

-2

✓ $) \sin($

3

✓ $)$);

$\phi_{21}(t) =$

-4,333

✓ $e^{($

-2

✓ $) \sin($

3

✓ $)$);

$\phi_{22}(t) = e^{($

-2

✓ $) ($

1

✓ $\cos($

3

✓ $) +$

-0,667

✓ $\sin($

3



✓ t)).

A solução das equações de estados é dada por:

$$\begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} = e^{At} \begin{bmatrix} x_1(0) \\ x_2(0) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} f_1(t) \\ f_2(t) \end{bmatrix},$$

onde,

$$f_1(t) =$$

0,0769

✓ $-e^{($

-2

✓ $t)($

0,0769

✓ $\cos($

3

✓ $t)+$

0,0513

✓ $\text{sen}($

3

✓ $t));$

$$f_2(t) =$$

0,333

✓ $e^{($

-2

✓ $t)\text{sen}($

3

✓ $t).$

Consequentemente, considerando $x(0) = 0$, no instante $t = 1$ s a saída $y(t)$ do sistema vale:

$$y(1) =$$

0,0662

✗ .

Para $t \rightarrow \infty$, a saída $y(t)$ do sistema vale:

$$y(\infty) =$$

0,0769

✓ .

◀ Script Python

Seguir para...

Aula 11 - Alocação de Polos ▶