Relatório 4B

Lucas Humberto jesus de Lima 12011ECP011

Sistemas e Controle

Questão 3

Explique os objetivos das seguintes funções: residue, poly, roots, symbolic, partfrac, conv, polyval, tf, tf2zp, tfdata, impulse, step, ramp, pretty.

residue : Recebe dois polinomios. Retorna os coneficientes de residuo, polos, etermo direto do resultado da expansão por frações parciais desses polinomes.

poly: Recebe um vetor. Devolve um vetor com os coeficientes de um polinomio cujas raizes são os valores daquele vetor.

roots: Recebe um vetor com os coeficientes de um polinomio. Retorna um vetor de colunas com com as raizes do polinomio passado.

symbolic: Cria numeros, variaveis ou expressões simbolicas.

partfrac : Acha a decomposição por frações parciais em respeito a uma variavel, também passada como argumento.

conv : Recebe dois vetores com coeficientes de polinomios. Retorna o resultado de sua convolução.

polyval: Recebe um vetor com coeficientes de um polinomio e outra lista de valores.

Avalia o polinomio nos pontos passados na segunda lista e retorna um alista com os resultados.

tf: Cria uma função de transferencia real ou complexa, ou converter modelos de sistemas dinamicos para a forma de função de transferencia.

tf2zp: Retorna os zeros, os polos, e o ganho da função de transferencia definida pelospolinomios passados como argumentos.

tfdata: Dada uma função de transferencia, a função retorna um vetor com o numerador e o denominador da função.

impulse: Passado um sistema dinamico, a função retorna a resposta desse sistema a um impulso, retornando juntamente os pontos ao longo do tempo.

step : Cacula a resposta de um sistema dinamico a uma função degral.

pretty : Printa o valor passado em um formato de texto.