# PAINEL > MINHAS TURMAS > 2021\_2 - TECNICAS DE MODELAGEM DE SIST. DINAMICOS - TSX > MÓDULO 3: 10 A 29 DE JANEIRO

# > TESTE CONCEITUAL #3

Iniciado em terça, 25 Jan 2022, 20:38

Estado Finalizada

Concluída em terça, 25 Jan 2022, 21:06

Tempo 28 minutos 23 segundos

empregado

**Avaliar 3,40** de um máximo de 5,00(**68**%)

Questão **1** 

Completo

Atingiu 1,60 de 2,00

Para o problema de identificação de sistemas, qual a **diferença** entre um sistema dinâmico **linear** e um sistema dinâmico que é **linear** nos parâmetros? Exemplifique.

Um sistema dinâmico linear atende aos critérios de linearidade de funções, permitindo a utilização de métodos de superposição para a estimação de sistemas. Um sistema linear nos parâmetros não necessariamente é linear, porém dado a forma  $f(x,y)=a\cdot x^n+b\cdot y^n$ , tendo uma função não linear, caso os parâmetros (a,b) se relacionem de forma linear com as variáveis, o sistema é considerado linear nos parâmetros, ou seja, caso um desses parâmetros seja um expoente de uma das variáveis, por exemplo, o sistema não é linear nos parâmetros. Um sistema linear nos parâmetros, mesmo não sendo linear, pode ser aproximado por meio de regressões, como o método dos mínimos quadrados, o que torna a identificação desses sistemas mais simples, uma vez que é possível expressar a relação entrada/saída com equações matriciais.

# Comentário:

Faltou explicar melhor o que significa, na prática, ser linear.

# Questão 2

Completo

Atingiu 1,80 de 3,00

Considere o sistema descrito pela função de transferência:

$$G(z) = \frac{b_1 z^{-4}}{1 + a_1 z^{-1} + a_2 z^{-2}}.$$

No domínio do tempo, escreva o modelo desse sistema na forma de equação de regressão linear

$$y = x^T \theta$$
,

indicando como os termos y,  $\theta$  e x seriam compostos.

$$G(z) = \frac{b_1 z^{-4}}{1 + a_1 z^{-1} + a_2 z^{-2}}$$

$$y(z) = G(z) \cdot u(z)$$

$$y(z) (1 + a_1 z^{-1} + a_2 z^{-2}) = b_1 z^{-4} u(z)$$

$$y[k] + a_1 y[k-1] + a_2 y[k-2] = b_1 u[k-4]$$

$$\psi_{yu}(k-1) = \begin{bmatrix} a_1 y[k-1] & a_2 y[k-2] & 0 & 0 & b_1 u[k-4] \end{bmatrix}$$

$$\therefore y[k] = \psi_{yu}(k-1)^T \theta$$

#### Comentário:

Faltou considerar sinal negativo referente aos termos a1 e a2. Não devemos colocar colunas nulas porque gera problemas numéricos.

◄ Fórum: Dúvidas sobre o Módulo 3

Seguir para...

Tarefa #5 ▶