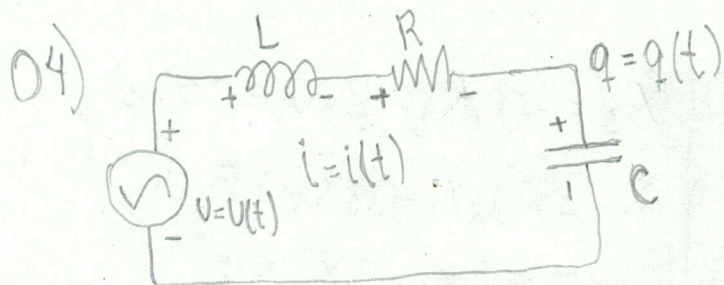


Aluno: João Costa

Disciplina: Sistema de Controle I

Professora: Lúcia Enas

Turma: Engenharia da Computação 2018



a) $-u(t) + L \int_0^t i dt + Ri + \frac{1}{C} \frac{di}{dt} = 0$ é falso

Forma correta:

$$-u(t) + L \frac{di}{dt} + Ri + \frac{1}{C} \int_0^t i dt = 0$$

05) $\ddot{y} + 3\dot{y} + 2y = u$

$$\dot{x}_n = -a_n x_{n-1} - a_{n-1} x_{n-2} - \dots - a_1 x_1 + B_n u$$

$$\ddot{y} + a_3 \dot{y} + a_2 y = b_0 \ddot{u} + b_1 \dot{u} + b_2 u + b_3 u \rightarrow \text{passo 1}$$

$$\begin{cases} x_1 = y - B_0 u = y \\ x_2 = \dot{y} - B_0 \dot{u} - B_1 u = \dot{y} \\ x_3 = \ddot{y} - B_0 \ddot{u} - B_1 \dot{u} - B_2 u = \ddot{y} \end{cases}$$

$$\begin{cases} B_0 = b_0 = 0 \\ B_1 = b_1 - a_1 B_0 = 0 \\ B_2 = b_2 - a_1 B_1 - a_2 B_0 = b_2 = 0 \\ B_3 = b_3 - a_1 B_2 - a_2 B_1 - a_3 B_0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = \dot{y} = x_2 \\ \dot{x}_2 = \ddot{y} = x_3 \end{cases}$$

$$\dot{x}_3 = -a_3 x_1 - a_2 x_2 - a_1 x_3 + B_3 u = -2x_2 - 3x_1 + u$$

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

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