Lista 01

Sofia Catharina Disegna - 16/0018226

1 Exercício 01

O objetivo desse primeiro exercício é a simulação do sistema caracterizado pelas seguintes equações:

$$\begin{cases}
\dot{x} = z + (y - a)x + u \\
\dot{y} = 1 - by - x^2 \\
\dot{z} = -x - cz \\
\dot{u} = -dxy - ku
\end{cases}$$
(1)

Esse sistema possui os seguintes parâmetros e condições iniciais:

Condições iniciais		
$\mathbf{x}(0)$	1	
y(0)	2	
z(0)	0.5	
u(0)	0.5	
(a)		

Constantes	
a	0.9
b	0.2
С	1.5
d	0.2
k	0.17
(b)	

Tabela 1: Condições iniciais e constantes do sistema

1.1 Simulação do sistema

A primeira parte do exercício pede que esse sistema seja simulado em uma janela de tempo, a qual foi escolhida como 20s, e que os gráficos que mostram a evolução no tempo dos parâmetros sejam mostrados.

Essa simulação foi feita com passo de 1ms entre as iterações e está no script nonlinear_system_simulation.m. Os gráficos obtidos são mostrados abaixo:

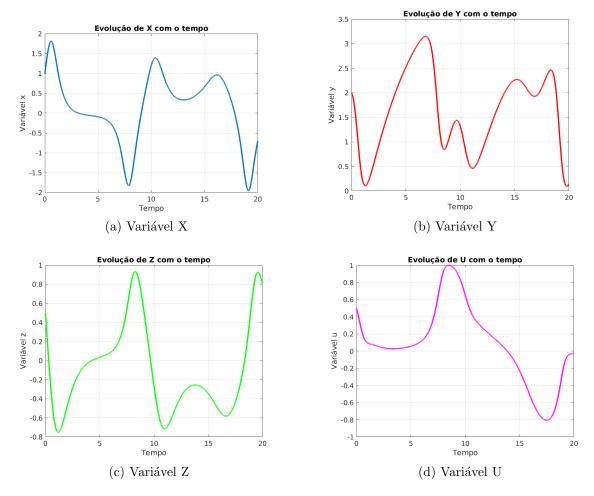


Figura 1: Gráficos das variáveis de estado do sistema no tempo

1.2 Escalonamento no tempo

O escalonamento no tempo do sistema pode ser feito com a multiplicação do lado direito pelo fator de escalonamento, sem alterar as constantes e condições iniciais. Nesse caso, o objetivo é acelerar 10 vezes a simulação do sistema, conforme a equação abaixo:

$$\begin{cases} \dot{x} = (z + (y - a)x + u) \times 10 \\ \dot{y} = (1 - by - x^2) \times 10 \\ \dot{z} = (-x - cz) \times 10 \\ \dot{u} = (-dxy - ku) \times 10 \end{cases}$$
(2)

Nas figuras abaixo, que foram geradas com o script time_scaling.m podemos ver uma comparação entre os sinais originais e os escalonados no tempo, que mostram que os 20 primeiros segundos do sistema original são iguais aos 2 primieiros segundos do sistema escalonado no tempo:

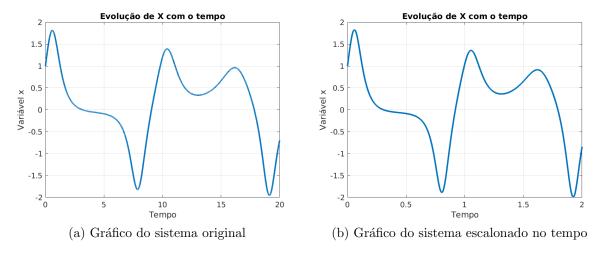


Figura 2: Comparação entre o sistema original e o escalonado para a variável X

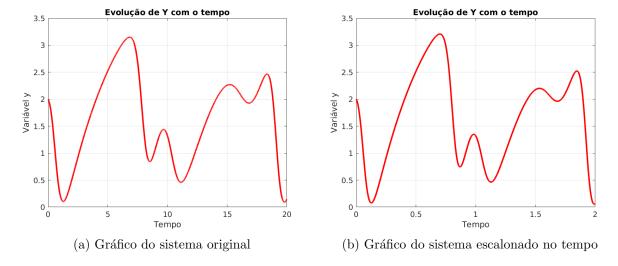


Figura 3: Comparação entre o sistema original e o escalonado para a variável Y

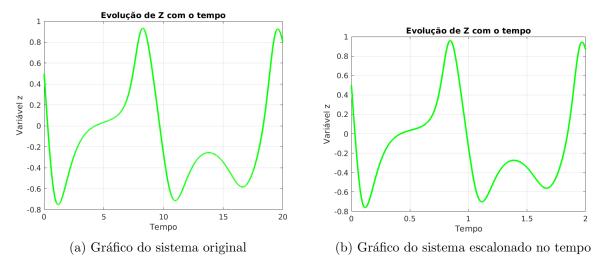


Figura 4: Comparação entre o sistema original e o escalonado para a variável Z

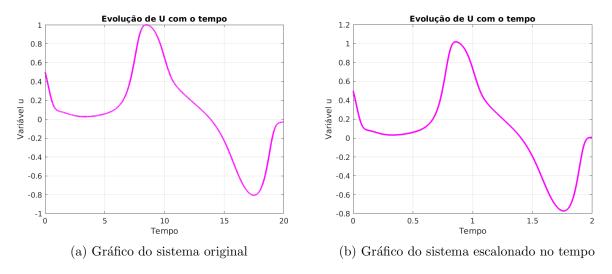


Figura 5: Comparação entre o sistema original e o escalonado para a variável U

1.3 Escalonamento na amplitude

O escalonamento na amplitude do sistema pode ser feito com:

- 1. Divisão das condições iniciais pelo fator de escalonamento
- 2. Multiplicação dos termos não lineares da equaçõ pelo fator de escalonamento
- 3. Divisão dos termos constantes da equação pelo fator de escalonamento

Nesse cas, o objetivo é que nenhuma variávelde estado assuma um valor absoluto maior que 1. Como podemos ver na figura 1b, o maior valor entre as variáveis de estado é 3,15, e por isso esse será o fator de escalonamento. Obteremos o sistema abaixo:

$$\begin{cases} \dot{x} = z + (y \times 3.15 - a)x + u \\ \dot{y} = \frac{1}{3.15} - by - x^2 \times 3.15 \\ \dot{z} = -x - cz \\ \dot{u} = -dxy \times 3.15 - ku \end{cases}$$
(3)

Esse sistema está implementado no script amplitude_scaling.m

Nas figuras abaixo, podemos ver uma comparação entre os sinais originais e os escalonados na amplitude, que mostram que o escalonamento manteve a forma dos sistemas e diminuiu sua amplitude, conforme desejado.

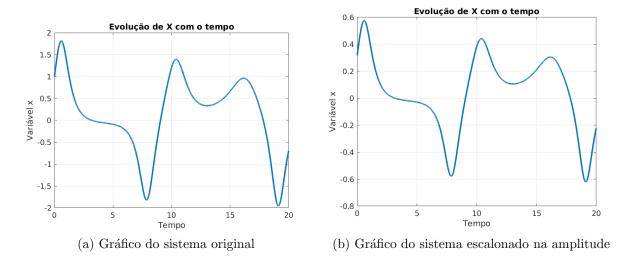


Figura 6: Comparação entre o sistema original e o escalonado para a variável X

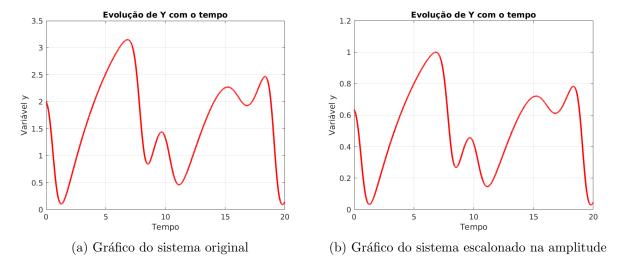


Figura 7: Comparação entre o sistema original e o escalonado para a variável Y

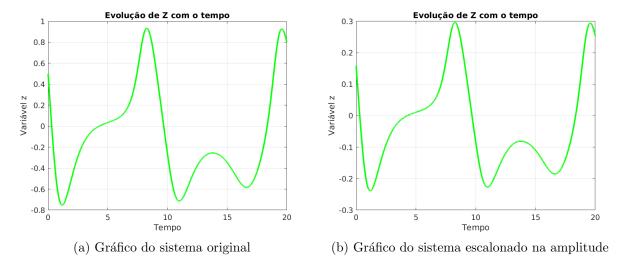


Figura 8: Comparação entre o sistema original e o escalonado para a variável Z

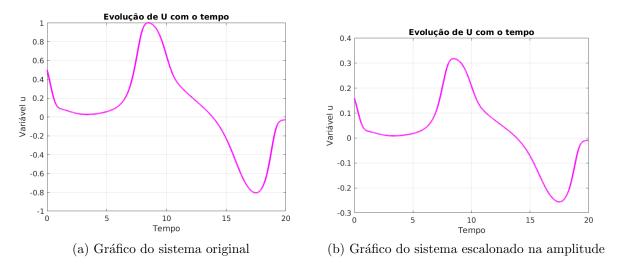


Figura 9: Comparação entre o sistema original e o escalonado para a variável U