Tiago de Freitas Pereira
ESTUDO COMPARATIVO DE TÉCNICAS DE DETECÇÃO DE ATAQUES DIRETOS À SISTEMAS DE AUTENTICAÇÃO DE FACE
Campinas 2012

Universidade Estadual de Campinas Faculdade de Engenharia Elétrica e de Computação

Tiago	de	Freitas	P	ereira
11050	α			

ESTUDO COMPARATIVO DE TÉCNICAS DE DETECÇÃO DE ATAQUES DIRETOS À SISTEMAS DE AUTENTICAÇÃO DE FACE

Qualificação de Mestrado apresentada na Faculdade de Engenharia Elétrica e de Computação como parte dos requisitos exigidos para a obtenção do título de Mestre em Engenharia Elétrica. Área de concentração: Computação

Orientador: Professor Doutor José Mario De Martino

Este exemplar corresponde a versão final do exame de qualificação apresentado pelo aluno, e orientado pelo Prof. Dr. José Mario De Martino

Campinas 2012

DEDICATÓRIA



Agradecimentos

Agradeço,

A maravilhosa disposição e harmonia do universo só pode ter tido origem segundo o plano de um Ser que tudo sabe e tudo pode. Isto fica sendo a minha última e mais elevada descoberta.

Isaac Newton

Resumo

Resumo

Palavras-chave:

Abstract

Abstract

Key-words:



Lista de Figuras



Lista de Tabelas



Lista de Acrônimos e Notação

LMI

```
LFT
       Linear Fractional Transformation (transformação linear fracionária)
       Linear Parameter-Varying (linear com parâmetros variantes)
LPV
IQC
       Integral Quadratic Constraint (restrição de integral quadrática)
        indica bloco simétrico nas LMIs
L > 0
        indica que a matriz L é simétrica definida positiva
L > 0
        indica que a matriz L é simétrica semi-definida positiva
A
        notação para matrizes (letras maiúsculas do alfabeto latino)
A'
        ('), pós-posto a um vetor ou matriz, indica a operação de transposição
\mathbb{R}
        conjunto dos números reais
\mathbb{Z}
        conjunto dos números inteiros
\mathbb{Z}_{+}
        conjunto dos números inteiros não negativos
\mathbb{N}
        conjunto dos números naturais (incluindo o zero)
T
        matriz identidade de dimensão apropriada
0
        matriz de zeros de dimensão apropriada
        símbolo (!), denota fatorial, isto é, g! = g(g-1)\cdots(2)(1) para g \in \mathbb{N}
q!
N
        especialmente utilizada para denotar o número de vértices de um politopo
n
        especialmente utilizada para representar a ordem uma matriz quadrada
\Delta_N
        simplex unitário de N variáveis
        especialmente utilizada para representar as incertezas de um sistema
\alpha
```

Linear Matrix Inequality (designal dade matricial linear)

Sumário

In	Introdução Geral	
1	Preliminares e Definições	3
2	Primeira contribuição	5
3	Segunda contribuição	7
4	Conclusões e Perspectivas	9
\mathbf{B}^{i}	ibliografia	10



Introdução Geral

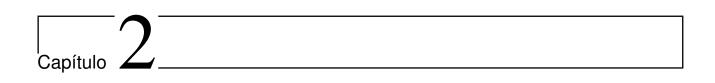
ΑÉ

2 Introdução Geral

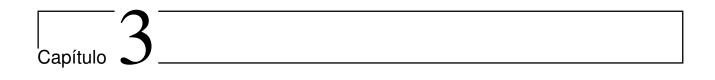


Preliminares e Definições

Exemplo de citação: (Lyapunov 1992)



Primeira contribuição



Segunda contribuição



Conclusões e Perspectivas

Perspectivas

Publicações

Submissões

10 Bibliografia

Bibliografia

Lyapunov, A. M. (1992). The general problem of the stability of motion, *International Journal of Control* **55**(3): 531–534.