



Escola Politécnica da Universidade de São Paulo

Lista A de Modelagem de Sistemas Dinâmicos

Prof. Dr. Agenor de Toledo Fleury

Prof. Dr. Decio Crisol Donha

Ao executar o primeiro teste, obtemos o seguinte resultado:

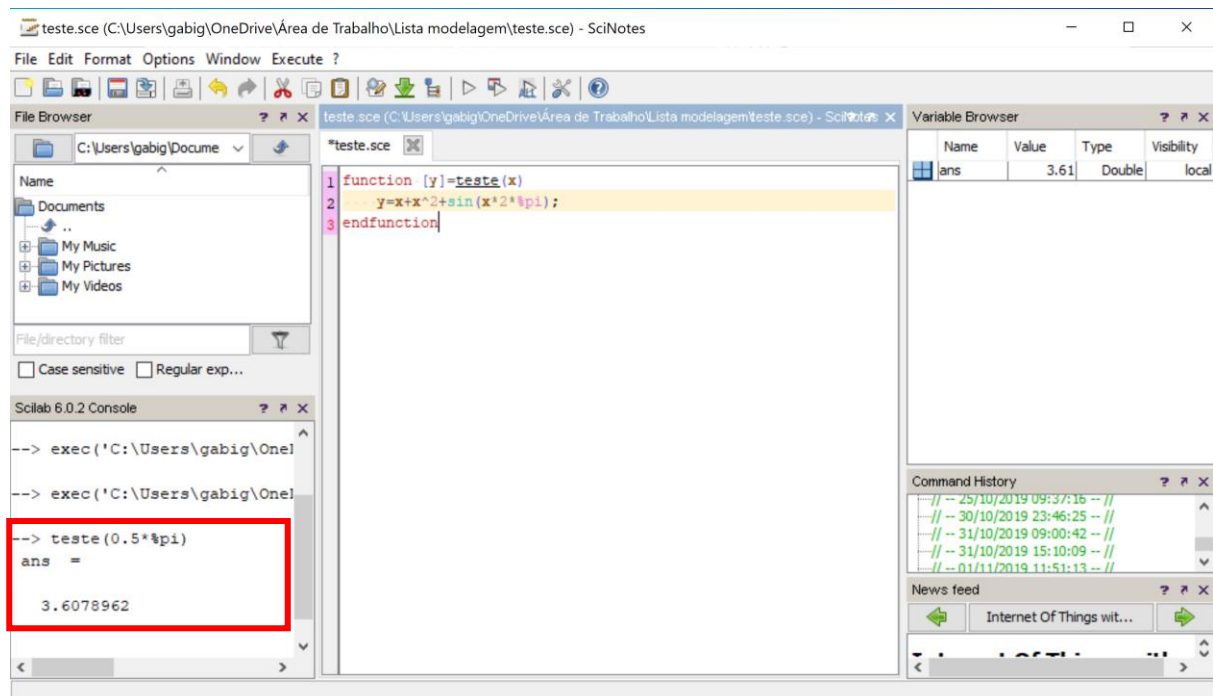


Figura 1: Resultado do primeiro teste.

O código utilizado para o segundo teste foi

```
deff(' [y]=test0(x) ', 'y=x+x^2+sin(x^2*pi) ')
deff(' [y]=test1(x) ', 'y=-x+x^2+x^3')
deff(' [y]=teste2(x) ', 'y=sqrt(x) ')
x=-2:0.5:3;
a=1;
b=0;
t1=(a==1);
t2=(b>0.5);
if and([t1 t2]) then
    y=test0(x);
elseif or([t1 t2]) then
    y=test1(x);
else
    y=test2(x);
end,
plot2d(x,y,-3)
set("current_figure",1)
xset('mark size',2)
plot2d(x,y,-3)
set("current_figure",2)
xset('mark size',4)
plot2d(x,y,-3)
set("current_figure",3)
xset('mark size',5)
plot2d(x,y,-3)
```

Ao executá-lo, temos os seguintes resultados:

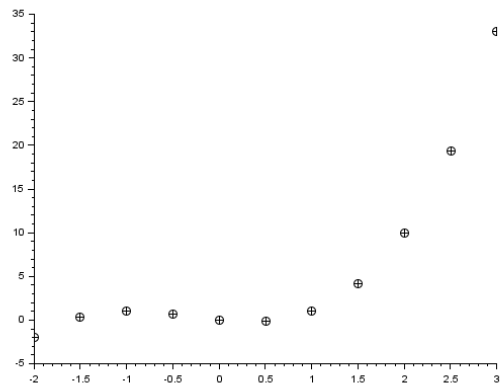


Figura 2: Gráfico 1

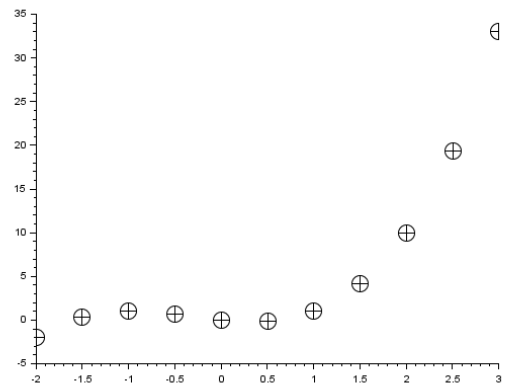


Figura 4: Gráfico 3

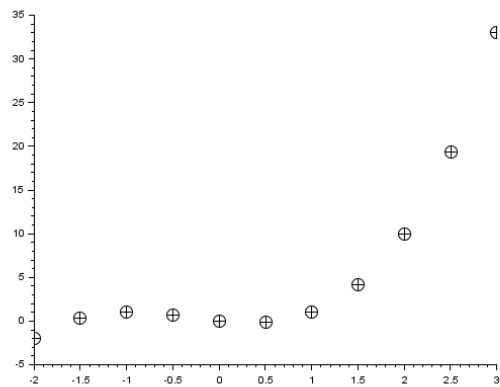


Figura 3: Gráfico 2

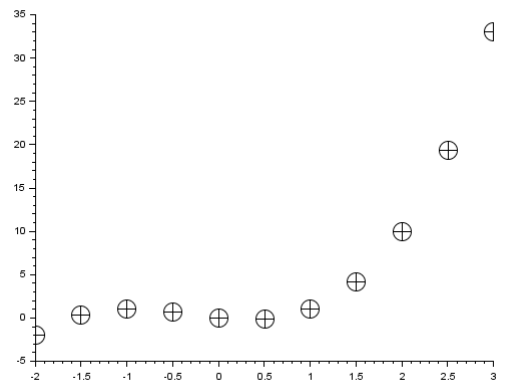


Figura 5: Gráfico 4