

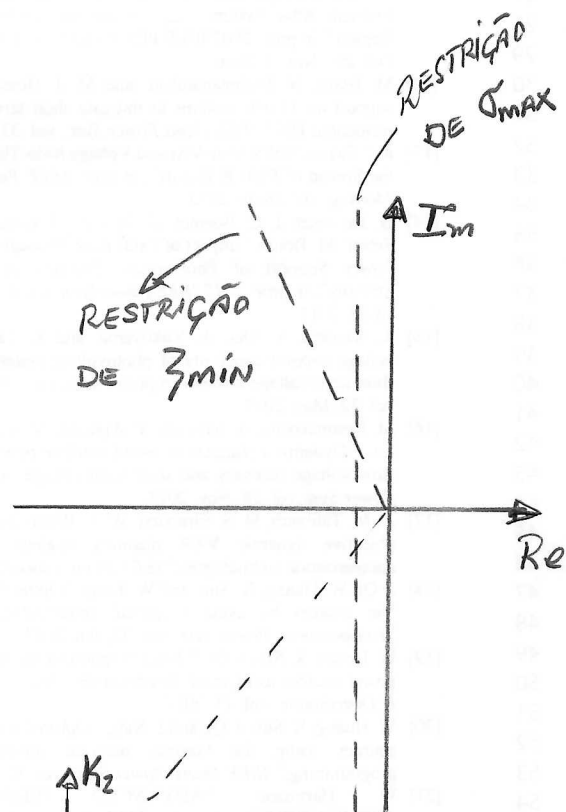
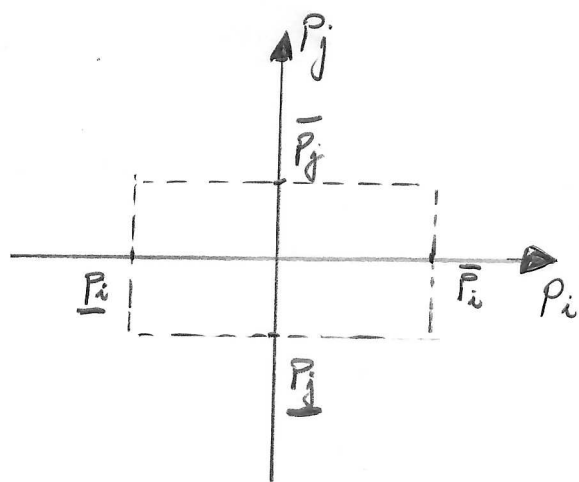
SE OS LÍMITES PARA CADA UM DOS ELEMENTOS DO VETOR DE PARÂMETROS P SÃO CONHECIDOS, OU SEJA,

$$\underline{p_i} \leq p_i \leq \bar{p_i} \quad , \quad i = 1, \dots, l$$

ENTÃO EXISTEM DIVERSOS MÉTODOS PARA PROJETO DE CONTROLADORES QUE ATINGEM UM OBJETIVO ESPECIFICADO PARA QUALQUER VALOR DE P DENTRO DOS LÍMITES (NOÇÃO PRIMÁRIA DE CONTROLE ROBUSTO)

EXEMPLO:

→ ALOCAÇÃO ROBUSTA DE POLOS



$$u = Kx \quad ,$$

$$K = [K_1 \quad K_2]$$

⇒

