



SEL 5739 - Sistemas Não Lineares

Introdução

Prof. Luís Fernando C. Alberto e Prof. Fabiolo Moraes Amaral

August 16, 2021

Por que Estudar Sistemas Não Lineares?
A Teoria de Sistemas Lineares Seria Suficiente?

Sistemas Não Lineares Exibem Comportamentos que Não Podem ser Explicados/Modelados por Sistemas Lineares:

- Coexistência de Múltiplos Pontos de Equilíbrio
- Ciclos Limites
- Bifurcações
- Efeitos de Sincronização
- Dinâmicas Complexas: Caos

Sistemas Lineares:

- Soluções podem ser explicitadas
- Procedimentos sistemáticos de análise e síntese
- Autoanálise

Sistemas Não Lineares:

- Em geral não é possível explicitar soluções em termos de funções elementares conhecidas
 - ▶ Análises qualitativas
 - ▶ Estimativas de Soluções
- Não existem procedimentos sistemáticos que se aplicam a todos os sistemas
- Ferramentas variadas e sofisticadas de análise

$$\dot{x} = f(t, x(t), u(t))$$

- $t \in \mathbb{R}$ - tempo
- $x(t) \in \mathbb{R}^n$ - estado do sistema
- $u(t) \in \mathbb{R}^m$ - entrada ou função de controle
- $f : \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ - campo vetorial suave

$$\dot{x} = f(t, x(t), u(t))$$

- Problema de Síntese:
 - ▶ encontrar $u(t)$ tal que $x(t)$ se comporte conforme especificado
- Problema de Análise:
 - ▶ Determinar/estudar o comportamento de $x(t)$ dado $u(t)$ especificado

Classe de Sistemas Não Lineares Modelados por Equações Diferenciais Ordinárias:

$$\dot{x} = f(t, x(t))$$

Sistema Predador-Presa:

$$\begin{aligned}\dot{x} &= -3x + 4x^2 - \frac{1}{2}xy - x^3 \\ \dot{y} &= -2.1y + xy\end{aligned}$$

Oscilador de Van der Pol:

$$\begin{aligned}\dot{x} &= y \\ \dot{y} &= (1 - x^2)y - x\end{aligned}$$

Oscilador de Van der Pol Forçado:

$$\begin{aligned}\dot{x} &= y \\ \dot{y} &= (1 - x^2)y - x + \frac{1}{2} \cos(1.1t)\end{aligned}$$

Equação de Duffing:

$$\begin{aligned}\dot{x} &= y \\ \dot{y} &= x - x^3 - \frac{y}{4} + 0.3 \cos t\end{aligned}$$

lfcalberto@usp.br
fabiollo@ifba.edu.br