

Silabo de MAP2321
Prof. Marcone C. Pereira¹
IME - USP

Objetivo

Expôr os alunos a alguns conceitos da teoria de controle e suas aplicações.

Avaliação

- i. P1 no valor de 4 pontos e P2 valendo 5 pontos. Uma lista de exercícios no valor de um ponto. Nota final igual a soma das notas obtidas nas atividades aplicadas.
- ii. Haverá uma prova substitutiva semi-aberta com conteúdo de todo o semestre.

Monitoria

Não há previsão de monitor.

Link Google Meet para aulas online

Turma 244 (Quarta às 14h) <https://meet.google.com/tmb-jcoz-fwm>

Turma 254 (Quarta às 21h15) <https://meet.google.com/ixq-zgok-vis>

Conteúdo.
1º Parte: Equações diferenciais lineares a) Matriz de transição b) A exponencial de uma matriz c) Equações não-homogêneas d) Equações adjuntas
2º Parte: Sistemas lineares de controle a) Controlabilidade b) Observabilidade c) Realizações mínimas d) Introdução a controle ótimo e) Estabilidade de sistemas de controle

Referências

1. Roger W. Brockett. Finite dimensional linear system. John Wiley & Sons, 1970.
2. Johann Baumeister e Antônio Leitão. Introdução à Teoria de Controle e Programação Dinâmica. Projeto Euclides - IMPA, 2008.
3. Katsuhiko Ogata. Engenharia de controle moderno. Pearson, 2010.

Calendário	1ª prova	2ª prova	SUB
Datas	14/10	09/12	16/12

¹ E-mail: marcone@ime.usp.br. Site: ime.usp.br/~marcone.