

## → INCERTEZAS EXÓGENAS

$$\Delta \dot{x} = A \Delta x + B \Delta u + F \Delta v$$

$$\Delta y = C \Delta x + D \Delta u$$

$\Delta v \rightarrow$  VETOR DE VARIÁVEIS ALEATÓRIAS

$F \rightarrow$  MATRIZ DE ESCALONAMENTO DA DISTRIBUIÇÃO DE  $\Delta v$

→ EXEMPLOS DE APLICAÇÃO: PROBLEMAS ENVOLVENDO RUÍDO AMBIENTE

→ OBJETIVO PODE SER ATENUAR O EFEITO DO RUÍDO SOBRE A DINÂMICA DO SISTEMA

## ③ CONTROLE ADAPTATIVO

$$\Delta \dot{x} = A(p) \Delta x + B \Delta u \quad (5)$$

$$\Delta y = C \Delta x \quad (6)$$

SUPONHA QUE O CONTROLADOR SEJA DESCRITO  
POR DINÂMICA DO CONTROLADOR SE ADAPTA ÀS  
CONDIÇÕES OPERATIVAS

$$\Delta \dot{x}_c = A_c(p) \Delta x_c + B_c \Delta y \quad (7)$$

$$\Delta u = C_c \Delta x_c \quad \rightarrow \text{É NECESSÁRIA A MEDIÇÃO DE } p \quad (8)$$