

ES728 - Controle Avançado de Sistemas

Segundo Semestre de 2019

1. *Responsável*

- Profa Dra Grace S. Deaecto
- Homepage : www.fem.unicamp.br/~grace

2. *Horário, Local e Atendimento*

- **Horário** : Segunda -feira (19:00 - 20:50) e Quarta-feira (21:00 - 22:50)
- **Local** : Sala EM30
- **Atendimento aos alunos** :
 - Em caso de qualquer dúvida os alunos podem me procurar na sala BD-306, em qualquer dia da semana.
 - As aulas imediatamente anteriores às datas das provas serão dedicadas exclusivamente à resolução de exercícios.
 - O texto e as listas de exercícios estão disponíveis na página : www.fem.unicamp.br/~grace.

3. *Dias Letivos*

Para o segundo semestre do ano de 2019 os dias letivos estão apresentados a seguir

Agosto	05, 07, 12, 14, 19, 21, 26, 28
Setembro	02, 04, 09, 11, 16, 18, 23 , 25, 30
Outubro	02, 07, 09, 14, 16, 21, 23, 30
Novembro	04, 06, 11, 13, 18

sendo as datas em negrito as datas das provas.

4. *Provas*

- As provas serão realizadas nos dias : **23/09** e **18/11**
- O trabalho deve ser entregue no dia : **28/11** até 6h.
- Cada aluno terá notas parciais N_1 e N_2
- O exame final (**E**) será realizado no dia **09/12**.

5. *Critério de Avaliação*

A média será calculada da seguinte maneira

$$M = 0.4N_1 + 0.6N_2$$

- Se $M \geq 7$, o aluno será aprovado com média final $M_F = M$. O aluno aprovado poderá fazer o exame para substituir a menor nota.
- Caso contrário, o aluno deverá fazer o exame. Neste caso, sua média final será $M_F = (M + E)/2$.
- Se $M_F \geq 5$, o aluno está aprovado e, reprovado, caso contrário.

6. *Ementa (Catálogo de 2018)*

- Modelagem no espaço de estado para sistemas contínuos e discretos.
- Projeto de controladores contínuos e discretos por realimentação completa de estado.
- Projeto de rastreadores.
- Controlabilidade e Observabilidade.
- Estimadores e observadores de estado.
- Projeto de controladores dinâmicos contínuos e discretos por realimentação de saída.
- Controlador linear quadrático ótimo contínuo e discreto.
- Normas \mathcal{H}_2 e \mathcal{H}_∞ .
- Projetos de controladores \mathcal{H}_2 e \mathcal{H}_∞ .
- Introdução a incertezas de modelagem e robustez.

7. *Bibliografia Básica*

- J. C. Geromel, R. H. Korogui, “*Controle Linear de Sistemas Dinâmicos - Teoria, Ensaio Práticos e Exercícios*”, 1ª Edição, Edgard Blucher Ltda, 2011.
- G. F. Franklin, J. D. Powell, A. Emami-Naeini, “*Feedback Control of Dynamic Systems*”, Prentice Hall, 2006.
- D. G. Luenberger, “*Introduction to Dynamic Systems: Theory, Model and Applications*”, New York: John Wiley & Sons, 1979.
- B. C. Kuo, F. Golnaraghi, “*Automatic Control Systems*”, John Wiley & Sons, 8th Edition, 2003.