

## Lista 2017 – Parte I

**2017.1** Seja o sistema incerto contínuo no tempo

$$\dot{x} = A(\alpha)x,$$

sendo  $A(\alpha)$  uma matriz politópica, isto é,

$$A(\alpha) = \sum_{i=1}^N \alpha_i A_i, \quad \alpha \in \Lambda_N$$

cujos vértices  $A_i$ ,  $i = 1, \dots, N$  são conhecidos e  $\Lambda_N$  é o simplex unitário dado por

$$\Lambda_N \triangleq \left\{ \xi \in \mathbb{R}^N : \sum_{i=1}^N \xi_i = 1, \xi_i \geq 0, i = 1, \dots, N \right\}$$

Elabore uma rotina em matlab que trace o lugar das raízes da matriz  $A(\alpha)$  testando diversos valores de  $\alpha$  (malha fina). A rotina deve receber como entrada as matrizes  $A_i$  em formato célula ( $A\{i\}$ ). A malha fina deverá contemplar, no mínimo, os seguintes conjuntos de pontos

- 1000 pontos uniformemente distribuídos dentro do politopo. Para gerar esses pontos, use o código apresentado no apêndice.
- 100 pontos (igualmente espaçados) para cada segmento de reta entre quaisquer par de vértices  $(i, j)$  do politopo.
- 150 pontos uniformemente distribuídos dentro do subpolitopo formado por cada tripla  $(i, j, k)$  de vértices do politopo. Observação: não se aplica a sistemas com dois e três vértices.

Plote também os eixos real e imaginário. Como saída, a rotina deve fornecer o máximo valor da parte real dos autovalores, bem como o ponto  $\alpha^*$  associado. Entregue o código fonte e um exemplo gerado aleatoriamente de modo que o autovalor de maior parte real não aconteça nos vértices.

**2017.2** Faça um programa para gerar matrizes politópicas  $A(\alpha)$  Hurwitz estáveis. Dados  $n$  (número de estados),  $N$  (número de vértices) e uma distância máxima do eixo real  $d > 0$ , o programa deve retornar uma matriz  $A$  contendo os vértices  $A_i$  em formato celular. O máximo valor da parte real dos autovalores de  $A(\alpha)$  deve ser aproximadamente igual a  $-d$ . Entregue o código fonte e um exemplo gerado aleatoriamente de modo que o autovalor de maior parte real seja igual a  $-1$  (o lugar das raízes desse exemplo deverá ser fornecido).

**2017.3** Seja o gramiano de controlabilidade de um sistema a tempo contínuo em termos de uma LMI

$$AP + PA' + BB' < 0$$

- Usando o Lema de Finsler, obtenha uma condição equivalente com variáveis de folga.
- Usando novamente o Lema de Finsler, obtenha uma LMI equivalente à condição obtida em (a) com mais variáveis de folga.

**2017.4** Determine as normas  $\mathcal{H}_2$  e  $\mathcal{H}_\infty$  do sistema

$$\begin{cases} \dot{x} = -x + w \\ y = 2x \end{cases}$$

usando a definição. Compare os valores determinados com os obtidos por meio do comando `norm` do matlab.

**2017.5** Seja o sistema

$$\begin{aligned} \dot{x}(t) &= Ax(t) + Bw(t) \\ y(t) &= Cx(t) + Dw(t) \end{aligned} \quad (1)$$

com as seguintes matrizes

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -16 & -0.8 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad C = [1 \quad 2], \quad D = 0$$

Considerando  $w(t) = \sin(\omega t) \exp(-0.1t)$ ,  $t \in [0, 10]$ , faça um programa que computa a relação entre a energia do sinal de saída  $y(t)$  e a energia do sinal de entrada  $w(t)$ . O cômputo da energia de um sinal pode ser feito utilizando a rotina `trapz`, por exemplo

```
w=3;
T=0.01;
t=0:T:10;
sinal=sin(w*t).*exp(-0.1*t);
energia=sqrt(trapz(sinal.^2)*T);
```

Compute a norma  $\mathcal{H}_\infty$  do sistema usando LMIs (apresente o código) e depois teste o programa elaborado para os seguintes valores de  $\omega \in \{3.8, 3.85, 3.9, 3.95, 4.0, 4.05, 4.10, 4.15, 4.20\}$ .

## Referências

- [1] A. Moeini, B. Abbasi, and H. Mahlooji. Conditional distribution inverse method in generating uniform random vectors over a simplex. *Communications in Statistics – Simulation and Computation*, 40(5):685–693, 2011.

## Apêndice

Código que pode ser utilizado para encontrar pontos randômicos uniformemente distribuídos dentro do simplex unitário. Fonte: [1]

```
N=3 % número de vértices
x(1)=1-rand^(1/(N-1))
for k=2:N-1
    x(k)=(1-sum(x(1:k-1)))*(1-rand^(1/(N-k)));
end
x(N)=1-sum(x(1:N-1))
```