

## PLANO DE ENSINO

UNIDADE NEPOMUCENO

<b>DISCIPLINA:</b>	Análise de Sistemas Lineares	<b>CÓDIGO:</b>	01/9
--------------------	------------------------------	----------------	------

<b>VALIDADE:</b>	<b>Início:</b>	Agosto/2018	<b>Término:</b>	
<b>Carga Horária:</b>	<b>Total:</b>	60 ha	<b>Semanal:</b>	04 aulas
<b>Modalidade:</b>	Teórica			
<b>Classificação do Conteúdo pelas DCN:</b>	Específica			

### EMENTA:

Características de sistema lineares. Sistemas com realimentação. Modelagem matemática de sistema lineares. Análise de sistemas no domínio da frequência e em espaço de estados. Resposta em frequência, diagramas de Bode e Nyquist, lugar das raízes. Simulação computacional de sistemas lineares.

Cursos	Período	Eixo	Obrig.	Optativa
Engenharia Elétrica	8	Controle e Automação	X	

<b>Departamento/Coordenação:</b>	Engenharia Elétrica
----------------------------------	---------------------

<b>INTERDISCIPLINARIDADES</b>	
<b>Pré-requisitos</b>	<b>Código</b>
Cálculo IV	05/1
Álgebra Linear	01/1
Circuitos Elétricos II	03/5
<b>Co-requisitos</b>	
<b>Disciplinas para as quais é pré-requisito</b>	
Controle de processos	02/9
Sistemas de controle	Op 05/9
<b>Disciplinas para as quais é co-requisito</b>	
Laboratório de análise de sistemas lineares	04/9

### OBJETIVOS – A disciplina deverá possibilitar ao estudante:

1	Apresentar o embasamento matemático das técnicas utilizadas no controle automático e engenharia de sistemas
2	Fornecer ferramentas matemáticas para análise de sinais de plantas e processos no domínio do tempo e da frequência.

## PLANO DE ENSINO

UNIDADE NEPOMUCENO

UNIDADES CURRICULARES		CARGA HORÁRIA:
<b>1</b>	Sistemas lineares e com realimentação	6 ha
<b>2</b>	Revisão de transformada de Laplace	6 ha
<b>3</b>	Modelagem matemática de sistemas lineares	14 ha
<b>4</b>	Análise de sistemas no domínio da frequência e em espaço de estados	14 ha
<b>5</b>	Lugar das raízes	8 ha
<b>6</b>	Análise de resposta em frequência (diagramas de Bode e Nyquist)	12 ha
<b>TOTAL</b>		<b>60 ha</b>

## BIBLIOGRAFIA

LITERATURA	TÍTULO
<b>Básica:</b>	CHENG, D. K. <b>Analysis of linear system.</b> Reading, MA: Addison Wesley, 1959.
<b>Básica:</b>	CHEN, W. H. <b>The analysis of linear systems.</b> [S.I.]: Mc Graw Hill, 1963.
<b>Básica:</b>	OGATA, K. <b>Engenharia de controle moderno.</b> 5. ed. São Paulo: Pearson Prentice Hall, 2010.
<b>Complementar:</b>	D'AZZO, J. J.; HOUPIS, C. H. <b>Análise e projeto de sistemas de controle lineares.</b> Rio de Janeiro: Guanabara Dois, 1984.
<b>Complementar:</b>	CHARLES, L. P.; ROYCE, D. H. <b>Sistemas de controle e realimentação.</b> [S.I.]: Editora Makron Books do Brasil, 2000.
<b>Complementar:</b>	GAYAKWAD, R.; SOKOLOFF, L. <b>Analog and digital control systems.</b> New Jersey: Prentice Hall International Editions, 1988.
<b>Complementar:</b>	KUO, B. C. <b>Sistemas de controle automático.</b> [S.I.]: MacGraw-Hill do Brasil, 1984.
<b>Complementar:</b>	BOLTON, W. <b>Engenharia de controle.</b> São Paulo: Makron-Books, 1995. 497p.