

**Disciplina: CONTROLE ÓTIMO**

COT	4 Créditos
<b>Ementa:</b>	Formulação do problema de controle ótimo. Fundamentos básicos de otimização de sistemas: caso contínuo e caso discreto. Problema linear Pág. 06 de 23 - Documento assinado digitalmente. Para conferência, acesse o site <a href="https://portal.sgpe.sea.sc.gov.br/portal-externo">https://portal.sgpe.sea.sc.gov.br/portal-externo</a> e informe o processo UDESC 00005629/2022 e o código 3OCA47O6. 36 quadrático. Otimização e métodos numéricos em controle ótimo. Ajuste ótimo de controladores. [apaguei um trecho] Estudo de casos
<b>Bibliografia:</b>	KIRK, Donald E. Optimal control theory: an introduction. Mineola, NY: Dover Publications, 1970. 452 p. ASTRÖM, Karl J. Adaptive control. 2 ed. New York: Addison Wesley, 1995. 574 p. ASTRÖM, Karl J; HÄGGLUND, Tore THE INTERNACIONAL SOCIETY FOR MEASUREMENTO AND CONTROL. PID Controllers. 2nd. ed. North Carolina: ISA, c1995. 343 p. AGUIRRE, Luís Antônio. Enciclopédia de automática: controle & automação. São Paulo: Blucher, 2007. 3 v HEMERLY, Elder Moreira. Controle por computador de sistemas dinâmicos. 2. ed. São Paulo: Blucher, 2000. 249 p.