

**EMENTA DE DISCIPLINA / ATIVIDADE OBRIGATÓRIA**

UNIDADE ACADEMICA	DEPARTAMENTO		
<b>Faculdade de Engenharia</b>	<b>Engenharia Eletrônica e Telecomunicações</b>		
NOME DA DISCIPLINA	( ) OBRIGATÓRIA (X) ELETIVA	C. HORARIA	CRÉDITOS
<b>CONTROLE NÃO LINEAR</b>		60	4
NOME DO PROJETO / CURSO <b>Programa de Pós-Graduação em Engenharia Eletrônica</b>  ÁREA DE CONCENTRAÇÃO: <b>Sistemas Inteligentes e Automação</b>	DISTRIBUIÇÃO DE CARGA HORÁRIA		
	TIPO DE AULA	C. HORÁRIA	Nº CRÉDITOS
	TEÓRICA	60	4
	PRÁTICA		
TOTAL	60	4	
PRÉ-REQUISITOS	(X) Disciplina do curso de mestrado acadêmico ( ) Disciplina do curso de mestrado profissional ( ) Disciplina do curso de Doutorado		

**EMENTA**

Controle e observador adaptativo; controle a estrutura variável e por modos deslizantes; backstepping; busca extremal (extremum seeking).

**BIBLIOGRAFIA BÁSICA**

J-J. E. Slotine e W. Li, **Applied Nonlinear Control**, Prentice Hall, 1991.

M. Krstic, I. Kanellakopoulos, e P. V. Kokotovic, **Nonlinear and Adaptive Control Design**, Wiley, 1995.

P. A. Ioannou e J. Sun, **Robust Adaptive Control**, Prentice Hall, 1996.

K.B. Ariyur e M. Krstic, **Real-Time Optimization by Extremum Seeking Control**, Springer, 2003.

C. Edwards and S. Spurgeon, **Sliding Mode Control: Theory And Applications**, Taylor & Francis Ltd, 1998.

**COORDENADOR DO PROJETO / CURSO****ASSINATURA**