

<b>TÍTULO</b>	Controlador Adaptativo Backstepping baseado em Diferenciador Global com Ganhos Dinâmicos
<b>AUTOR(ES)</b>	Marcelo Luiz de Carvalho Moura Moreira
<b>RESUMO</b>	<p>A presente dissertação propõe a aplicação do diferenciador global baseado em modos deslizantes de ordem superior (Higher-Order Sliding Mode - HOSM ) com ganhos dinâmicos no controle adaptativo backstepping para sistemas incertos não lineares do tipo strict-feedback. O uso deste tipo de diferenciador na lei de controle do sistema em malha fechada permite que o mesmo seja globalmente uniformemente estável para quaisquer condições iniciais, já que trata-se de um diferenciador exato com ganho dinâmico. Além disto prova-se o rastreamento de saída assintótico. Para ilustrar o novo Teorema proposto o novo controlador é aplicado em um sistema wing-rock de terceira ordem com a comparação entre os diferenciadores linear, HOSM com ganho fixo e HOSM com ganho dinâmico. São analisados o estado, o sinal de controle, o plano de fase e o ganho entre os diferenciadores.</p>
<b>PALAVRAS-CHAVE</b>	Backstepping; Controle Adaptativo; Diferenciador Global; Sistemas Não Lineares.
<b>PROGRAMA/CURSO</b>	Programa de Pós-Graduação em Engenharia Eletrônica - Mestrado
<b>ÀREA</b>	Engenharias
<b>INSTITUIÇÃO</b>	Universidade do Estado do Rio de Janeiro
<b>URL</b>	<a href="https://www.pel.uerj.br/wp-content/uploads/2020/03/Dissertacao_Marcelo_Luiz_Moreira.pdf">https://www.pel.uerj.br/wp-content/uploads/2020/03/Dissertacao_Marcelo_Luiz_Moreira.pdf</a>
<b>CONCLUSÃO</b>	2019
<b>PRODUÇÃO ACADÊMICA</b>	<a href="http://soac.eesc.usp.br/index.php/dincon/xivdincon/paper/view/1551/1104">http://soac.eesc.usp.br/index.php/dincon/xivdincon/paper/view/1551/1104</a>