

# Template de Slides

## Exemplo de uso

Álan Crístopher e Sousa  
(acristoffers@gmail.com)

## Engenharia Mecatrônica

Orientador: Prof. Dr. Valter Júnior de Souza Leite  
Coorientador: Prof. Dr. Ignacio Rubio Scola

Divinópolis  
2020

# Sumário

## Floats

- Figuras
- Tabela

## Listas

- Lista Simples
- Lista Com Numeração Diferente
- Lista Não Numerada

## Equações

- Numeradas
- Não Numeradas

## Figura Única



Figura: Logo do CEFET.

## Subfiguras



Figura: Duas logos do CEFET.

# Tabela

Professor	Mecânica	Eletrônica	Controle	Programação
Lúcio	✓			
Valter			✓	
Thiago				✓
Marlon		✓		

Tabela: Eixo de professores.

# Lista Numerada

1. One
2. Two
3. Three

## Lista Não Numerada

- ▶ One
- ▶ Two
- ▶ Three

## Números Romanos

I One

II Two

i One

ii Two

iii Three

III Three

(I) One

(II) Two

(i) One

(ii) Two

(iii) Three

(III) Three

# Letras

A One

B Two

a One

b Two

c Three

C Three

(A) One

(B) Two

(a) One

(b) Two

(c) Three

(C) Three

## Lista Não Numerada

- PID Predictive-Integral-Derivative
- ABS Absolute Bull Shit
- IoT Internet of Things

## Numeradas

Equation:

$$\dot{x} = Ax + Bu \quad (1)$$

Align:

$$\dot{x} = Ax + Bu \quad (2)$$

$$y = Cx + Du \quad (3)$$

Equation+Aligned:

$$\dot{x} = Ax + Bu \quad (4)$$

$$y = Cx + Du$$

## Não Numeradas

Equation:

$$\dot{x} = Ax + Bu$$

Align:

$$\dot{x} = Ax + Bu$$

$$y = Cx + Du$$

Equation+Aligned:

$$\dot{x} = Ax + Bu$$

$$y = Cx + Du$$

## Align Com algumas numeradas

$$\dot{x} = Ax + Bu \quad (5)$$

$$y = Cx + Du \quad (6)$$

$$c = Ex + Fu$$

## Referências I

-  **BARROSO, N F. Distributed parameters systems monitoring strategy based on Kalman observers (In Portuguese)..** 2017. Master Thesis – CEFET-MG. Disponível em: <[goo.gl/oDYCdB](https://goo.gl/oDYCdB)>.
-  \_\_\_\_\_ **Estratégia de monitoramento de sistemas distribuídos baseada em observadores do tipo Kalman.** 2017. Master Thesis – CEFET-MG. Disponível em: <<https://goo.gl/oDYCdB>>.
-  \_\_\_\_\_ **Instrumentação Virtual Aplicada à Automação de um Sistema Térmico para Experimentação Via Web.** [S.l.: s.n.], 2015.
-  **CAMACHO, E. F.; BORDONS, C.** Model Predictive Control and Hybrid Systems. In: [s.l.: s.n.], 2007. p. 289–310. DOI: 10.1007/978-0-85729-398-5\_10. Disponível em: <[http://link.springer.com/10.1007/978-0-85729-398-5%7B%5C\\_%7D10](http://link.springer.com/10.1007/978-0-85729-398-5%7B%5C_%7D10)>.
-  **FORBES, J. F.; GUAY, M.** Characteristics-based model predictive control of distributed parameter systems. In: I. PROCEEDINGS of the 2002 American Control Conference (IEEE Cat. No.CH37301). [S.l.: s.n.], 2002. v. 6, p. 4383–4388. ISBN 0-7803-7298-0. DOI: 10.1109/ACC.2002.1025336. Disponível em: <<http://ieeexplore.ieee.org/lpdocs/epic03/wrapper.htm?arnumber=1025336>>.

## Referências II

-  PATWARDHAN, Sachin C. **A Gentle Introduction to Model Predictive Control (MPC) Formulations based on Discrete Linear State Space Models**. [S.l.: s.n.], 2014. Disponível em: <[https://www.iitk.ac.in/tkic/workshop/control%20techniques/ppt/patvardhan/LQG%7B%5C\\_%7DMPC%7B%5C\\_%7DNotes%7B%5C\\_%7DIITK%7B%5C\\_%7D2016.pdf](https://www.iitk.ac.in/tkic/workshop/control%20techniques/ppt/patvardhan/LQG%7B%5C_%7DMPC%7B%5C_%7DNotes%7B%5C_%7DIITK%7B%5C_%7D2016.pdf)>.
-  SOUSA, Álvaro C. E.; LEITE, Valter J. S.; RUBIO SCOLA, Ignacio. Affordable Control Platform with MPC Application. **Studies in Informatics and Control**, v. 27, n. 3, p. 265–274, out. 2018. ISSN 12201766. DOI: 10.24846/v27i3y201802.
-  SOUSA, Álvaro Crístopher. **Lachesis**. [S.l.: s.n.], 2017. Disponível em: <<https://github.com/acristoffers/lachesis>>. Acesso em: 23 mai. 2018.
-  WANG, Liuping. **Model Predictive Control System Design and Implementation Using MATLAB**. 1. ed. [S.l.]: Springer-Verlag London, 2009. p. 403. (Advances in Industrial Control). ISBN 1-84882-330-4. DOI: 10.1007/978-1-84882-331-0.