

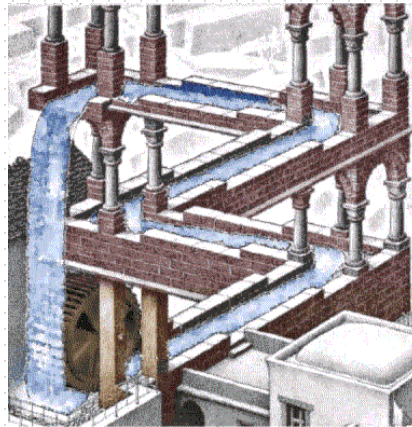


**UNIVERSIDADE FEDERAL  
DE LAVRAS**



**Departamento de Engenharia (DEG)**

# **Análise e Otimização de Processos Químicos**



**Graduação em Engenharia Química**

**Prof. Irineu Petri Júnior**

**2018**

# 2. Sistema de Matrizes

## • Revisão sobre funções e matrizes

$$\begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}_{m \times n}$$

$$I_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 4 & 7 \\ 5 & 9 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}^T$$

$$\begin{pmatrix} 5 & -9 & 4 \\ 6 & 7 & -1 \\ -7 & 3 & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 4 & 3 & -1 \\ 2 & 2 & 9 \\ 5 & -7 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -7 & 6 \\ 5 & 2 & -9 \\ -1 & 0 & 4 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -5 & 2 & -4 \\ 8 & 8 & 1 \\ 4 & -3 & 0 \end{pmatrix}$$

$$a \begin{bmatrix} 4 & 7 \\ 5 & 9 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 4 & 7 \\ 5 & 9 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}_{3 \times 2} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 6 & 9 \\ 4 & 1 & 2 \end{bmatrix}_{2 \times 3}$$

$$\begin{bmatrix} -5 & -3 \\ 7 & 4 \end{bmatrix}^{-1}$$

$$\det \begin{pmatrix} 5 & -9 & 4 \\ 6 & 7 & -1 \\ -7 & 3 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} x + 5y + 3z - 16 = 0 \\ 2x + 8y + 7z - 33 = 0 \\ 4x + y + z - 12 = 0 \end{cases}$$

### Propriedades de Matrizes

$$A + B = B + A$$

$$-(A) = -A$$

$$(A^T)^T = A$$

$$(A^{-1})^{-1} = A$$

$$(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T$$

$$(A \cdot B)^T = A^T \cdot B^T$$

$$(A \cdot B)^{-1} = A^{-1} \cdot B^{-1}$$

$$A^{-1} \cdot A = I$$

$$A \cdot A^{-1} = I$$

## Revisão sobre equações

- **EDO:** apenas uma variável independente;
- **EDP:** mais de uma variável independente;
- **Linear:** termos que acompanham a função incógnita e suas derivadas são lineares;
- **Não-Linear:** há pelo menos um termo não-linear na função incógnita ou suas derivadas;
- **Homogêneas:** termo fonte é identicamente nulo;
- **Heterogêneas:** termo fonte é identicamente diferente zero;
- **Coefficiente constante:** coeficientes constantes;
- **Coefficiente variável:** coeficientes são funções de variáveis;
- **Ordem:** ordem da maior derivada presente na equação ( $y'$ ,  $y''$ , etc...);
- **Grau:** grau da mais alta derivada presente ( $y$ ,  $y^2$ ,  $y^3$ , etc...)

- Exemplos:

$$y'' + p(x)y' + q(x)y = g(x)$$

EDO, Linear, Heterogênea, 2ª Ordem,  
1º Grau, coef. variáveis

$$y'^2 - xy' - y = 0$$

EDO, Não-linear, Homogênea, 1ª Ordem,  
2º Grau, coef. variáveis

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{E}{P} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$$

EDP, Linear, Homogênea, 2ª Ordem,  
1º Grau, coef. constantes

$$\frac{dP}{dt} = 0,5P - 450$$

EDO, Linear, Heterogênea, 1ª Ordem,  
1º Grau, coef. constantes

$$9yy' + 4x = 0$$

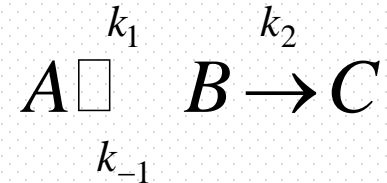
EDO, Não-linear, Heterogênea, 1ª Ordem,  
1º Grau, coef. variáveis

$$\theta(t) + \frac{L}{g} \text{sen}[\theta(t)] = 0$$

EDO, Não-linear, Homogênea, 1ª Ordem,  
1º Grau, coef. constantes

- EDO's de 1ª ordem, homogênea, coeficientes constantes

Considere a reação química, em reator batelada:



Fazendo o balanço de massa para cada componente, em um reator batelada:

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{d(C_A V)}{dt} = -r_A V \\ \frac{d(C_B V)}{dt} = -r_B V \end{array} \right. \xrightarrow{\quad} \left\{ \begin{array}{l} \frac{d(C_A V)}{dt} = -(k_1 C_A - k_{-1} C_B) V \\ \frac{d(C_B V)}{dt} = -[(k_{-1} + k_2) C_B - k_1 C_A] V \end{array} \right.$$

↓ considerando V=cte

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{dC_A}{dt} = -k_1 C_A + k_{-1} C_B \\ \frac{dC_B}{dt} = k_1 C_A - (k_{-1} + k_2) C_B \end{array} \right.$$

$$\begin{cases} \frac{dC_A}{dt} = -k_1 C_A + k_{-1} C_B \\ \frac{dC_B}{dt} = -(k_{-1} + k_2) C_B + k_1 C_A \end{cases}$$



**Resolva o modelo**

Podemos reescrever na forma matricial:

$$\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} C_A \\ C_B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -k_1 & k_{-1} \\ k_1 & -(k_{-1} + k_2) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} C_A \\ C_B \end{bmatrix}$$

$$\frac{dy}{dt} = A \cdot y$$

**Como resolver EDO na forma matricial?**

## ▪ Autovalores e Autovetores

Considere uma matriz  $A$  qualquer, sendo:

- $\lambda$  são autovalores de  $A$  (escalar, Re ou Im) – “*eigenvalues*”
- $z$  são autovetores de  $A$  (vetorial) – “*eigenvectors*”

$$A.z = z.\lambda$$



$$(A - \lambda.I)z = 0$$



$$\det(A - \lambda.I) = 0$$

### **Exemplo:**

Quais são os autovalores e autovetores dessa matriz?

$$A = \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ -2 & 0 \end{bmatrix}$$

Resolvendo:  $\det(A - \lambda.I) = 0$

$$\det \left( \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ -2 & 0 \end{bmatrix} - \lambda \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right) = 0$$

$$\det \left( \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ -2 & 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{bmatrix} \right) = 0$$

$$\det \left( \begin{bmatrix} -3-\lambda & 1 \\ -2 & -\lambda \end{bmatrix} \right) = 0$$

$$(-3-\lambda)(-\lambda) - (1)(-2) = 0$$

$$\lambda^2 + 3\lambda + 2 = 0$$

$$\begin{cases} \lambda_1 = -1 \\ \lambda_2 = -2 \end{cases} \quad \text{autovalores de A}$$

Ou seja,

$$\begin{cases} (A - (-1).I)z = 0 \\ (A - (-2).I)z = 0 \end{cases}$$

Cada autovalor tem um autovetor associado:

**Para  $\lambda_1 = -1$**

$$(A - \lambda_1.I)z_1 = 0$$

$$\left( \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ -2 & 0 \end{bmatrix} - (-1) \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right) z_1 = 0$$

$$\begin{bmatrix} -2 & 1 \\ -2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} z_1^{(1)} \\ z_1^{(2)} \end{bmatrix} = 0$$



$$\begin{bmatrix} -2 & 1 \\ -2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} z_1^{(1)} \\ z_1^{(2)} \end{bmatrix} = 0$$



$$\begin{cases} -2z_1^{(1)} + z_1^{(2)} = 0 \\ -2z_1^{(1)} + z_1^{(2)} = 0 \end{cases}$$



$$z_1^{(2)} = 2z_1^{(1)}$$

Qualquer vetor na forma:

$$z_1 = \begin{bmatrix} z_1 \\ 2z_1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 0,5 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \end{bmatrix}$$

Para  $\lambda_2 = -2$

$$(A - \lambda_2 \cdot I)z_2 = 0$$

$$\left( \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ -2 & 0 \end{bmatrix} - (-2) \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right) z_2 = 0$$



$$\begin{bmatrix} -1 & 1 \\ -2 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} z_2^{(1)} \\ z_2^{(2)} \end{bmatrix} = 0$$



$$\begin{cases} -z_2^{(1)} + z_2^{(2)} = 0 \\ -2z_2^{(1)} + 2z_2^{(2)} = 0 \end{cases}$$



$$z_2^{(1)} = z_2^{(2)}$$

Qualquer vetor na forma:

$$z_2 = \begin{bmatrix} z_2 \\ z_2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

Considere uma EDO de 1ª ordem, homogênea, coeficientes constantes, do [Slide 6](#):

$$\frac{dy}{dt} = Ay$$

A solução para este tipo de problema é:

$$y = C.e^{At}$$

Aplicando a solução da EDO para o caso de sistema de equações, com os autovalores no domínio do Re, temos:

$$y = zCe^{\lambda t}$$

Ou seja,

$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = C_1 \begin{bmatrix} z_1^{(1)} \\ z_1^{(2)} \end{bmatrix} e^{\lambda_1 t} + C_2 \begin{bmatrix} z_2^{(1)} \\ z_2^{(2)} \end{bmatrix} e^{\lambda_2 t}$$

Caso os autovalores sejam iguais ( $\lambda_1 = \lambda_2$ ), a solução será do tipo:

$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = C_1 \begin{bmatrix} z^{(1)} \\ z^{(2)} \end{bmatrix} e^{\lambda t} + C_2 \begin{bmatrix} z^{(1)} \\ z^{(2)} \end{bmatrix} te^{\lambda t}$$

Sendo:

$$(A - \lambda I)z_1 = 0$$

$$(A - \lambda I)z_2 = z_1$$

Caso os autovalores estejam do domínio do Im, temos no autovalor uma função do tipo:

$$\lambda = \alpha \pm \beta i$$

Segundo a formula de Euler:  $e^{\beta t} = \cos \beta t + i \sen \beta t$

A solução do problema fica:

$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = C_1 \begin{bmatrix} z_1^{(1)} \cos \beta t \\ z_1^{(2)} \cos \beta t \end{bmatrix} e^{\alpha t} + C_2 \begin{bmatrix} z_2^{(1)} \sen \beta t \\ z_2^{(2)} \sen \beta t \end{bmatrix} e^{\alpha t}$$


Sendo que,  $i \cos t = \sen t$

$$i \sen t = \cos t$$

# Exemplos

Calcule a solução do sistema de EDO's de 1ª ordem mostrado abaixo

$$\begin{cases} \frac{dy_1}{dt} = -3x_1 + x_2 \\ \frac{dy_2}{dt} = -2x_1 \end{cases} \quad \text{CI: } \begin{cases} y_1(0) = 1 \\ y_2(0) = 5 \end{cases}$$


$$\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ -2 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

Já encontramos os autovetores e autovalores desse sistema  $\longrightarrow$

$$\lambda_1 = -1$$

$$z_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$\lambda_2 = -2$$

$$z_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = C_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} e^{-t} + C_2 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{-2t} \longrightarrow \begin{cases} y_1 = C_1 e^{-t} + C_2 e^{-2t} \\ y_2 = 2C_1 e^{-t} + C_2 e^{-2t} \end{cases}$$

Aplicando as condições iniciais, temos:

$$\begin{aligned} 1 &= C_1 + C_2 &\longrightarrow C_1 &= 4 \\ 5 &= 2C_1 + C_2 &\longrightarrow C_2 &= -3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} y_1 &= 4e^{-t} - 3e^{-2t} \\ y_2 &= 8e^{-t} - 3e^{-2t} \end{aligned}$$

# Exemplos

Calcule a solução do sistema de EDO's de 1ª ordem mostrado abaixo

$$\begin{cases} \frac{dy_1}{dt} = x_1 - x_2 \\ \frac{dy_2}{dt} = 5x_1 - 3x_2 \end{cases} \quad \text{CI: } \begin{cases} y_1(0) = 10 \\ y_2(0) = 7 \end{cases}$$

$$\lambda = [-1 \pm i]$$

$$z_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2+i \end{bmatrix}$$

$$z_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2-i \end{bmatrix}$$

$$y_1 = e^{-t} (10 \cos t + 13 \operatorname{sen} t)$$

$$y_2 = e^{-t} (7 \cos t + 36 \operatorname{sen} t)$$

# Plano de fases

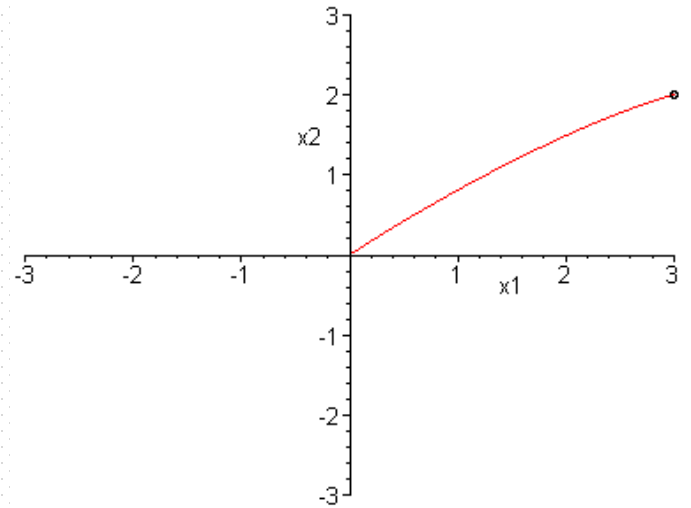
É o comportamento dinâmico das variáveis de acordo com as condições iniciais. Este é um método gráfico, que admite interpretações geométricas do comportamento qualitativo da solução no tempo, sem recorrer a expressões analíticas na forma fechada.

**Ex.:**

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{dx_1}{dt} = f_1(x_1, x_2) \\ \frac{dx_2}{dt} = f_2(x_1, x_2) \end{array} \right. \longrightarrow \begin{array}{l} x_1(0) = 0 \\ x_2(0) = 0 \end{array}$$

*calculado* ↓ *ou conhecido*

$$\begin{array}{l} x_1(t_f) = 3 \\ x_2(t_f) = 2 \end{array}$$



→ **Comportamento é dado pela análise do autovalor ( $\lambda_1$  e  $\lambda_2$ )**

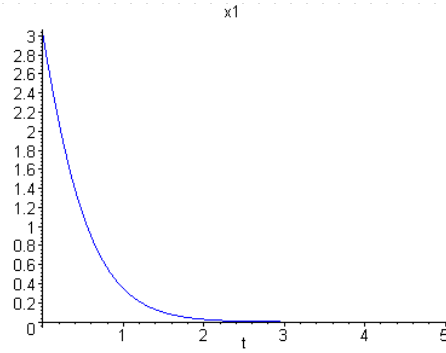
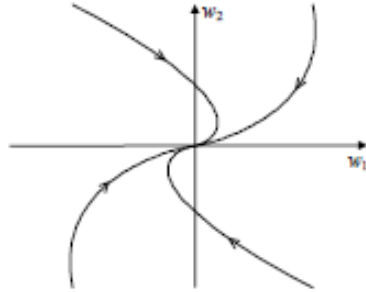
# Análise do autovalor

- **Nó atrator ou nó estável:** Ambos autovalores negativos ( $\lambda_1$  e  $\lambda_2 < 0$ )

$$\lambda_1 \text{ e } \lambda_2 \in \mathfrak{R}$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} w_1 = 0$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} w_2 = 0$$

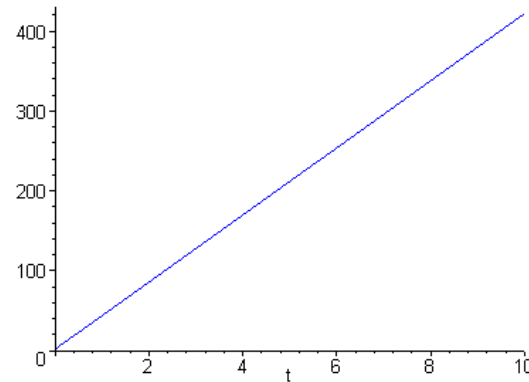
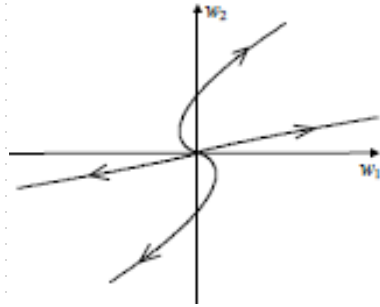


- **Nó repulsor ou nó instável:** Ambos autovalores positivos ( $\lambda_1$  e  $\lambda_2 > 0$ )

$$\lambda_1 \text{ e } \lambda_2 \in \mathfrak{R}$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} w_1 = 0$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} w_2 = 0$$



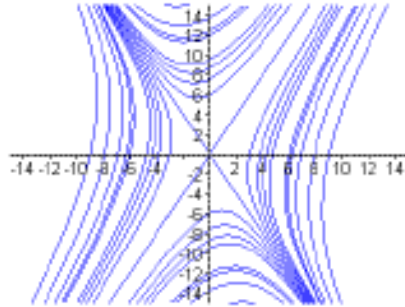
# Análise do autovalor

- **Ponto de sela:** Autovalores negativos e positivos ( $\lambda_1 < 0$  e  $\lambda_2 > 0$  ou  $\lambda_1 > 0$  e  $\lambda_2 < 0$ )

$$\lambda_1 \text{ e } \lambda_2 \in \mathfrak{R}$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} w_1 = 0$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} w_2 = 0$$

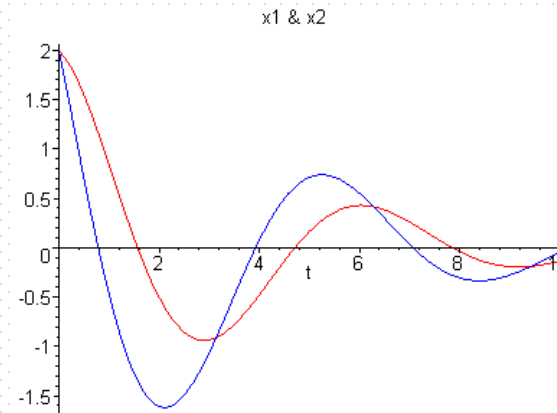
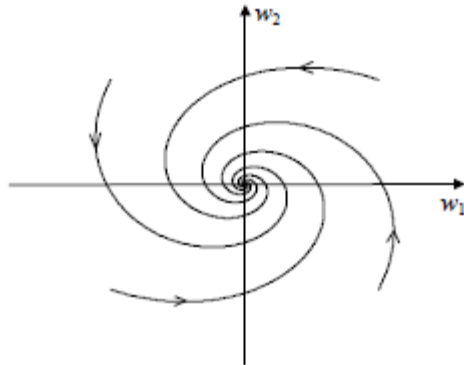


- **Foco estável:** ( $\text{Re}(\lambda) < 0$ )

$$\lambda_1 \text{ e } \lambda_2 \in \mathfrak{Im}$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} w_1 = 0$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} w_2 = 0$$





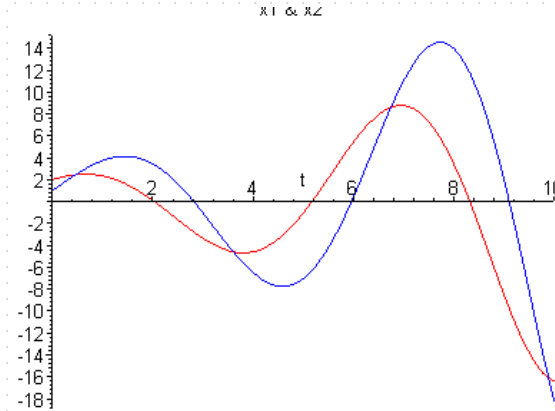
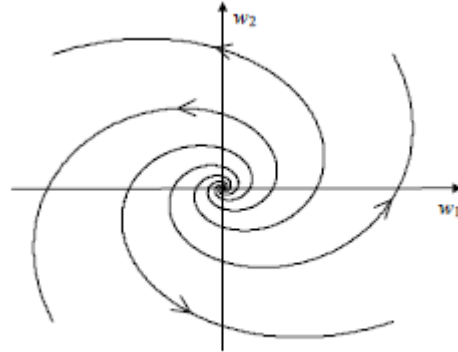
# Análise do autovalor

➤ **Foco instável:** ( $\text{Re}(\lambda) > 0$ )

$$\lambda_1 \text{ e } \lambda_2 \in \Im m$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} w_1 = 0$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} w_2 = 0$$

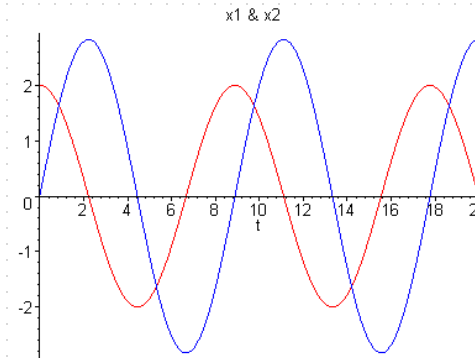
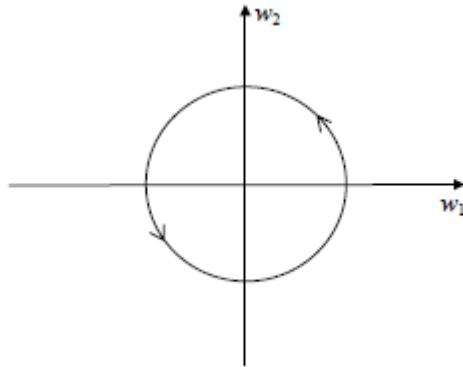


➤ **Foco centro:** ( $\text{Re}(\lambda) = 0$ )

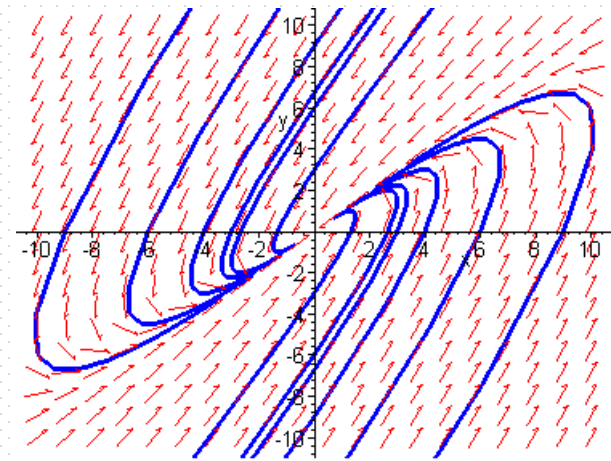
$$\lambda_1 \text{ e } \lambda_2 \in \Im m$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} w_1 = 0$$

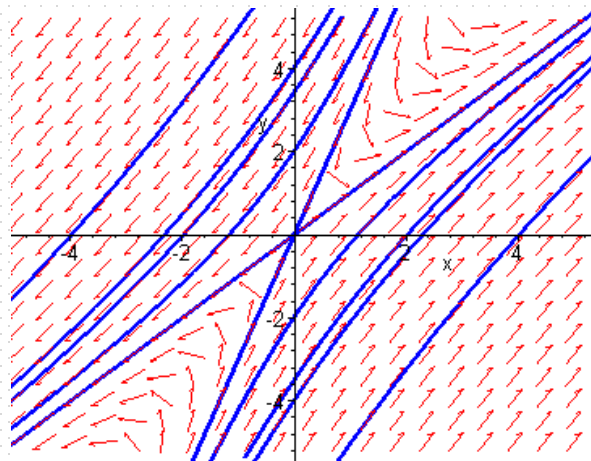
$$\lim_{t \rightarrow \infty} w_2 = 0$$



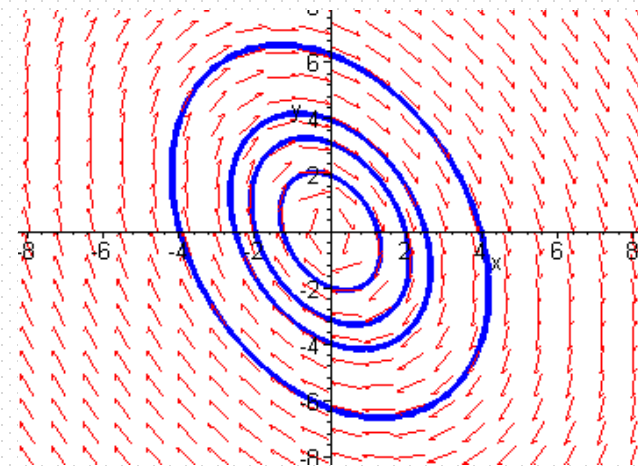
# Exemplos



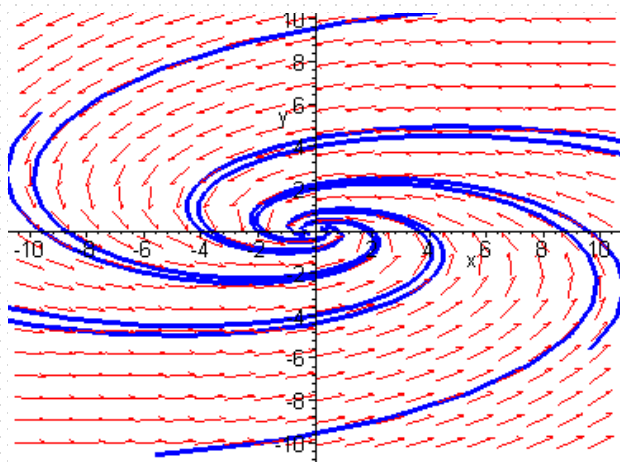
$(\lambda_1 \text{ e } \lambda_2 < 0)$



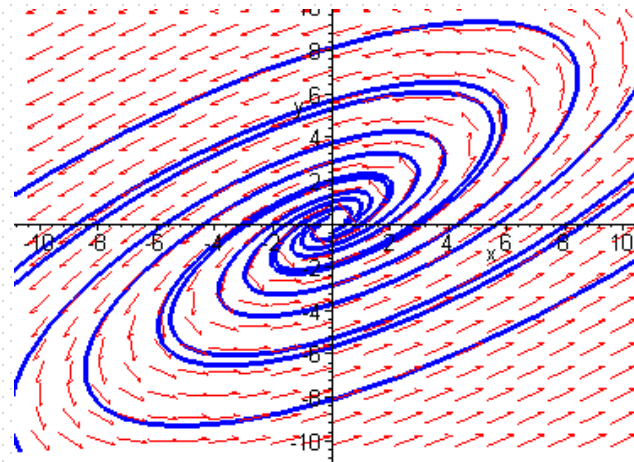
$(\lambda_1 < 0 \text{ e } \lambda_2 > 0 \text{ ou } \lambda_1 > 0 \text{ e } \lambda_2 < 0)$



$(\text{Re}(\lambda) = 0)$



$(\text{Re}(\lambda) < 0)$



$(\text{Re}(\lambda) > 0)$

## ■ EDO's de $n^{\text{ésima}}$ ordem, homogênea, coeficientes constantes

Uma EDO de ordem  $n$ , pode ser convertida num sistema de  $n$  EDO's de 1ª ordem, por exemplo:

$$\frac{d^n y}{dt^n} = y^{(n)} = f(t, y, y', y'', \dots, y^{(n-2)}, y^{(n-1)})$$

Sendo que,

$$y_1 = y$$

$$y_2 = y'$$

$$y_3 = y''$$

$$\vdots$$

$$y_n = y^{(n-1)}$$

$$y'_1 = y' = y_2$$

$$y'_2 = y'' = y_3$$

$$y'_3 = y''' = y_4$$

$$\vdots$$

$$y'_{(n+1)} = y^{(n+1)} = y_n$$

então

**EDO's**  
**1ª ordem**

$$\left\{ \begin{array}{l} y'_1 = y_2 \\ y'_2 = y_3 \\ y'_3 = y_4 \\ \vdots \\ y'_{(n+1)} = y_n \\ y'_n = f(t, y, y', y'', \dots, y^{(n-2)}, y^{(n-1)}) \end{array} \right.$$

## ▪ Exemplo

Resolva a EDO de 2ª ordem abaixo, sendo:  $m = 1$ ,  $c = 2$ ,  $k = 0,75$ :

$$my'' + cy' + ky = 0$$



$$y'' + \frac{c}{m}y' + \frac{k}{m}y = 0$$

Fazendo:

$$y_1 = y \quad \therefore y'_1 = y' = y_2$$

$$y_2 = y' \quad \therefore y'_2 = y''$$

Temos,

$$\left\{ \begin{array}{l} y'_1 = y_2 \\ y'_2 + \frac{c}{m}y_2 + \frac{k}{m}y_1 = 0 \end{array} \right.$$



Sistema  
EDO's  
1ª ordem

$$\left\{ \begin{array}{l} y'_1 = y_2 \\ y'_2 = -\frac{c}{m}y_2 - \frac{k}{m}y_1 \end{array} \right.$$

**Na forma matricial:**

$$\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -\frac{k}{m} & -\frac{c}{m} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$$

## ■ Exemplo

$$\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -\frac{k}{m} & -\frac{c}{m} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} \longrightarrow \frac{d}{dt} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -0,75 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$$

Resolvendo por meio dos autovalores/autovetores, temos:

$$\lambda_1 = -0,5 \quad z_1 = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \end{bmatrix}, z_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1,5 \end{bmatrix}$$
$$\lambda_2 = -1,5$$

A função será estável e terá a seguinte solução:

$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = C_1 \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \end{bmatrix} e^{-0,5t} + C_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1,5 \end{bmatrix} e^{-1,5t}$$

Porém, sabe-se que  $y_1=y$ , logo a solução final será:

$$y = 2C_1 e^{-0,5t} + C_2 e^{-1,5t}$$

# **Métodos de solução de sistemas de equações algébricas não lineares**

# **Lista de Exercícios II**

[www.irineupetri.com](http://www.irineupetri.com)