



**Conclusões:** A análise modal foi uma importante ferramenta utilizada para o conhecimento da dinâmica do sistema nesta primeira etapa do projeto. O controlador linear quadrático possibilitou a diminuição da energia do sistema e das amplitudes dos deslocamentos, linear e angular, do centro de gravidade do veículo. Os resultados mostraram compatíveis com o esperado e muito úteis para a seqüência desta pesquisa, que visa, ainda, o desenvolvimento de um controlador neural, para uma análise comparativa de técnicas de controle para suspensão de veículos.

## REFERÊNCIAS

- [1] Thomson, W.T., Teoria da Vibração com Aplicações, tradução de Cássio Sigaud, Interciência, Rio de Janeiro, Brasil(1978).
- [2] Inman, D.J., Engineering Vibration, Prentice Hall, Englewood Cliffs, New Jersey, EUA(1996).
- [3] Ogata, K., Engenharia de Controle Moderno, tradução de Ivan José Alburque, Prentice Hall do Brasil, Rio de Janeiro, Brasil(1997).
- [4] Neve, H.P., Matlab – Versão para Estudantes, Makron Books, São Paulo, Brasil(1997).
- [5] Exdras Deyvis e José Juliano, Estudo de Suspensões Passiva, Semi – Ativa MR e Ativa, Itajubá, Brasil(2003).