

SAE BRASIL AERODESIGN 2020 Universidade do Aerodesign

Aerodinâmica

 $\rm N^{\circ}$ 000 - Equipe Aerodesign

 $\begin{array}{c} {\rm Orientador:\ Santos\text{-}Dummont} \\ {\rm aerodesign@universidade.com.br} \end{array}$



Sumário

Li	sta de Inputs							
1	Exemplos e Dicas 1.1 Equações							
	1.2 Figuras e Possibilidade de Uso de Extensão pdf							
	1.3 Tabelas							
2	Hierarquia - Capítulo							
	2.1 Hierarquia - Seção							
	2.1.1 Hierarquia - Subseção							
Li	sta de Outputs							
\mathbf{R}	eferências Bibliográficas					1		



Lista de Inputs



1 Exemplos e Dicas

Capítulo 1 apresenta exemplos e dicas básicas para uso de LATEX. A sugestão é se atentar para a estrutura dos comandos e como o texto é feito. É dado destaque para equações (Seção 1.1), figuras (Seção 1.2) e tabelas (Seção 1.3).

1.1 Equações

Equação 1.1 usa símbolos por meio de comandos do LATEX.

$$\dot{x} = \begin{bmatrix} \Delta \beta & \Delta \phi & \Delta p & \Delta r & \Delta \delta_a & \Delta \delta_r & x_w \end{bmatrix} \tag{1.1}$$

Também é possível usar símbolos e/ou equações no meio do texto, como α , γ , $A_x = 1^{\circ}$, etc. Vários sites apresentam os comandos disponíveis para símbolos matemáticos como:

- https://oeis.org/wiki/List_of_LaTeX_mathematical_symbols
- https://www.overleaf.com/learn/latex/List_of_Greek_letters_and_math_symbols
- Etc.

A seguir, tem-se mais exemplos de equações.

$$u = [\Delta u_a \quad \Delta u_r] \tag{1.2}$$

$$\dot{x} = Ax + Bu \tag{1.3}$$

$$\Delta \beta_{max} = 5 \ deg \tag{1.4}$$

$$\Delta u_{a_{max}} = 5 \ deg \tag{1.5}$$

$$K = \begin{bmatrix} k_{a,p} & k_{a,r_w} \\ k_{r,p} & k_{r,r_w} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} k_{a,p} & 0 \\ 0 & k_{r,r_w} \end{bmatrix}$$
 (1.6)



1.2 Figuras e Possibilidade de Uso de Extensão pdf

Todas as figuras 1.1 e 1.2 foram geradas usando MATLAB. Elas foram extraídas de um trabalho dos autores [1,2] deste modelo para **exemplificar** o uso de extensão pdf como figura no LATEX.

Aircraft Lateral-Directional Modes 2 0.50 0.039 Open-Loop 1.5 Closed-Loop 1 0.5 Imag part 2.00 -0.5 -1 -1.5 0.80 0.700.50 0.039 0.242-2.5 -2 -1.5 0 -3 -1 -0.5 Real part

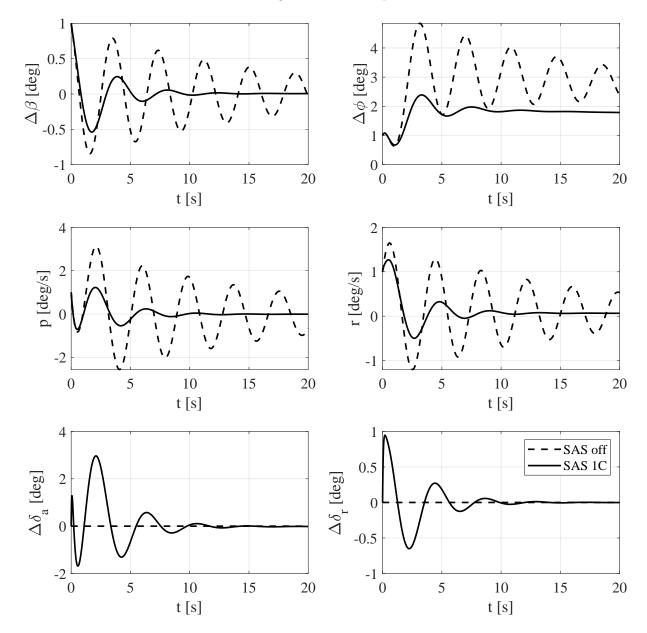
Figura 1.1: Exemplo

>> damp(Ac)

Pole	Damping	Frequency (rad/TimeUnit)	Time Constant (TimeUnit)	
-1.87e+01 + 3.96e-01i	1.00e+00	1.87e+01	5.34e-02	Actuator
-1.87e+01 - 3.96e-01i	1.00e+00	1.87e+01	5.34e-02	Actuator
-2.79e+00	1.00e+00	2.79e+00	3.58e-01	Roll Mode
-3.71e-01 + 1.48e+00i	2.42e-01	1.53e+00	2.70e+00	Dutch Roll
-3.71e-01 - 1.48e+00i	2.42e-01	1.53e+00	2.70e+00	Dutch Roll
-1.43e+00	1.00e+00	1.43e+00	6.98e-01	Washout
-3.88e-03	1.00e+00	3.88e-03	2.58e+02	Spiral



Figura 1.2: Exemplo





1.3 Tabelas

Para escrever tabelas, tem-se como opções:

- 1. Gerador de tabelas: https://tablesgenerator.com/latex_tables
- 2. Inclusão de arquivo externo (pdf, jpeg, png, etc) como tabela. Uma tabela excel pode ser exportada como pdf e utilizada.

Tabela 1.1: Exemplo

	Tabela 1.1. Exemple					
Derivada		$\omega_{n_{dr}} \text{ rad/s}$			ζ_{dr}	
	-20%	Nominal	+20%	-20%	Nominal	+20%
$C_{l_{eta}}$	1.6548		1.6985	0.0843		0.0504
$C_{n_{eta}}$	1.5404		1.8040	0.0648		0.0677
$C_{Y_{eta}}$	1.6751		1.6784	0.0610		0.0723
C_{l_p}	1.6756		1.6739	0.0494		0.0808
C_{n_p}	1.6573	1.68	1.6958	0.0746	0.0667	0.0592
C_{Y_p}	1.6768		1.6766	0.0667		0.0666
C_{l_r}	1.6729		1.6806	0.0650		0.0684
C_{n_r}	1.6766		1.6766	0.0476		0.0857
C_{Y_r}	1.6777		1.6758	0.0666		0.0668



Tabela 1.2: Exemplo

Letra	Exemplo	Exemplo2	Exemplo3
a	1	1	1
b	2	2	2
С	3	3	3
a	4	4	4
b	5	5	5
С	6	6	6
a	7	7	7
b	8	8	8
С	9	9	9
a	10	10	10



- 2 Hierarquia Capítulo
- 2.1 Hierarquia Seção
- 2.1.1 Hierarquia Subseção



Lista de Outputs



Referências Bibliográficas

- [1] G. Neves, "Exemplo de uso de referência."
- $[2]\,$ H. Lemos, "Exemplo de uso de referência."