

## Instituto Politécnico do Porto Instituto Superior de Engenharia Departamento de Engenharia Electrotécnica Licenciatura em Engenharia Electrotécnica e de Computadores

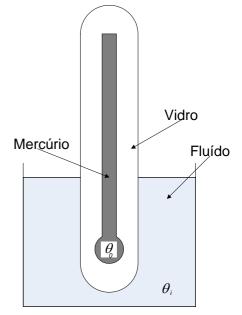


Disciplina: Teoria dos Sistemas		Exame de Época Normal Turma:	<b>Data:</b> 3/Julho/2009
Aluno N.º:	Nome:		
É obrigatória a apresentação de documento de identificação com fotografia sempre que o docente encarregado da vigilância da prova o solicitar			

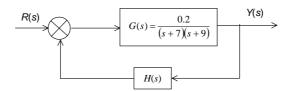
A prova é <u>com consulta</u>. Não é permitida a utilização de telemóvel. A duração da prova é de 120 min

## Parte I

- 1. Considere o seguinte esquema de um sistema com um termómetro de mercúrio imerso num fluido, cuja temperatura aumenta em função da temperatura do fluido  $\theta_i$ .
- a) Escreva as equações dinâmicas deste sistema em termos dos parâmetros, fluxo de calor q, temperatura  $\theta$ , resistência calorífica R, e capacidade térmica C, dos diferentes elementos constituintes do sistema.
- **b**) Construa o diagrama de blocos para este sistema, tendo como entrada a temperatura do fluído  $\theta_i$  e como saída a temperatura do mercúrio  $\theta_o$ .
- c) Simplifique o diagrama de blocos anterior, de forma a obter a função de transferência deste



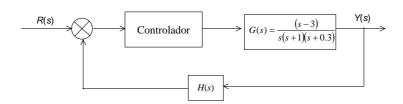
2. Um dado sistema apresenta o diagrama de blocos representado na figura seguinte.



- a) Esboce a resposta temporal deste sistema a uma entrada em degrau unitário, indicando claramente, caso existam, o valor máximo da saída, o tempo de subida, o tempo de pico, o tempo de estabelecimento e o valor final da resposta. Considere a realimentação unitária.
- b) Qual é o erro em regime permanente deste sistema a uma entrada em rampa unitária?

## Parte II

## **3.** Considere o seguinte sistema:



- a) Sabendo que este sistema possui uma realimentação unitária e um controlador proporcional, calcule o Lugar Geométrico de Raízes directo (K > 0) do sistema, tendo o controlador como parâmetro.
  - **Nota:** caso não consiga determinar os pontos de quebra devido ao grau do polinómio, considere que obtêm um polinómio do 3°. grau, cujos zeros são: -0.1, 5 e -0.5.
- **b**) Considere que adicionou um controlador PI ao sistema, com  $T_i = 5$  seg, diga justificando, para que valores do ganho K é que o sistema é estável.
- c) Escreva as linhas de código MATLAB necessárias para esboçar o Lugar Geométrico de Raízes pedido na alínea anterior.
- **d**) Considere que se retirou o controlador do sistema e que se cancelou o pólo em s = -0.3. Qual é a Margem de Ganho e a Margem de Fase deste sistema? Tendo por base estes valores, que conclui sobre a estabilidade deste sistema?