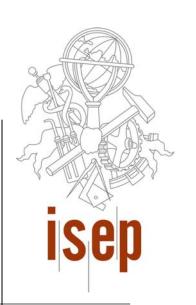
TESIS: Teoria dos Sistemas



Álgebra dos Diagramas de Blocos



- Terminologia básica
- 2. Blocos em cascata (em série)
- 3. Forma canónica de um sistema de controlo
- Transformação de diagramas de blocos
- Sobreposição de vários sinais de entrada (teorema da sobreposição)
- 6. Simplificação de diagramas de blocos
- Regra de Mason
- 8. Diagramas de blocos e modelos matemáticos



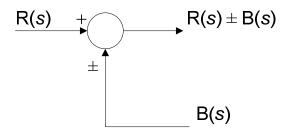
- Terminologia básica
- 2. Blocos em cascata (em série)
- 3. Forma canónica de um sistema de controlo
- 4. Transformação de diagramas de blocos
- Sobreposição de vários sinais de entrada (teorema da sobreposição)
- 6. Simplificação de diagramas de blocos
- 7. Regra de Mason
- 8. Diagramas de blocos e modelos matemáticos



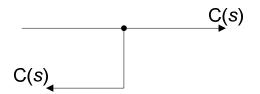
- Terminologia (I)
 - bloco



ponto de soma



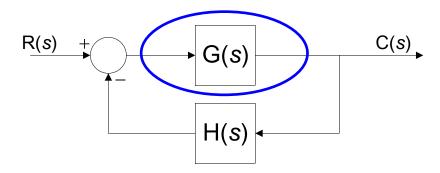
ponto de saída





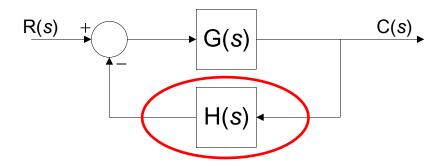
Terminologia (II)

ramo directo / malha directa





Terminologia (III)



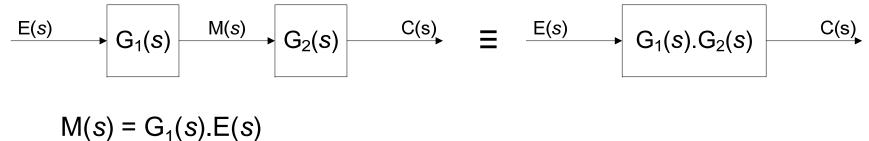
malha de realimentação (feedback)



- Terminologia básica
- 2. Blocos em cascata (em série)
- 3. Forma canónica de um sistema de controlo
- 4. Transformação de diagramas de blocos
- Sobreposição de vários sinais de entrada (teorema da sobreposição)
- 6. Simplificação de diagramas de blocos
- 7. Regra de Mason
- 8. Diagramas de blocos e modelos matemáticos

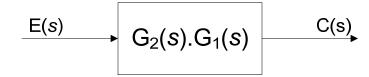


Blocos em cascata (em série)



$$C(s) = G_2(s).M(s)$$
 $\Rightarrow C(s) = G_1(s).G_2(s).E(s) = G_2(s).G_1(s).E(s)$

 multiplicação de funções de transferência é comutativa

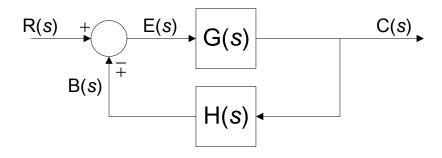




- Terminologia básica
- 2. Blocos em cascata (em série)
- 3. Forma canónica de um sistema de controlo
- 4. Transformação de diagramas de blocos
- Sobreposição de vários sinais de entrada (teorema da sobreposição)
- 6. Simplificação de diagramas de blocos
- 7. Regra de Mason
- 8. Diagramas de blocos e modelos matemáticos



Forma canónica de um sistema de controlo (I)



- R(s) sinal de referência
- C(s) sinal de saída
- E(s) sinal de erro



Forma canónica de um sistema de controlo (II)

$$C(s) = G(s).E(s) \Leftrightarrow E(s) = \frac{C(s)}{G(s)}$$

$$E(s) = R(s) - H(s).C(s)$$

$$\frac{C(s)}{G(s)} = R(s) - H(s).C(s) \Leftrightarrow R(s) = \frac{C(s)}{G(s)} + H(s).C(s) \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow R(s) = \left[\frac{1}{G(s)} + H(s)\right] \cdot C(s) \Leftrightarrow \frac{C(s)}{R(s)} = \frac{G(s)}{1 + G(s) \cdot H(s)}$$



Forma canónica de um sistema de controlo (II)

$$C(s) = G(s).E(s) \Leftrightarrow E(s) = \frac{C(s)}{G(s)}$$

$$E(s) = R(s) - H(s).C(s)$$

$$\frac{C(s)}{G(s)} = R(s) - H(s).C(s) \Leftrightarrow R(s) = \frac{C(s)}{G(s)} + H(s).C(s) \Leftrightarrow$$

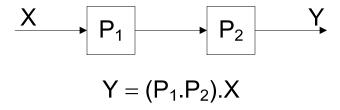
$$\Leftrightarrow R(s) = \left[\frac{1}{G(s)} + H(s)\right] \cdot C(s) \Leftrightarrow \frac{C(s)}{R(s)} = \frac{G(s)}{1 + G(s) \cdot H(s)}$$

$$1 \pm G(s)H(s) = 0$$
 = Equação característica

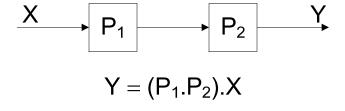


- Terminologia básica
- 2. Blocos em cascata (em série)
- 3. Forma canónica de um sistema de controlo
- 4. Transformação de diagramas de blocos
- Sobreposição de vários sinais de entrada (teorema da sobreposição)
- 6. Simplificação de diagramas de blocos
- 7. Regra de Mason
- 8. Diagramas de blocos e modelos matemáticos



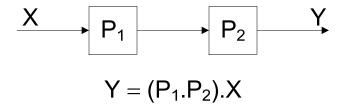






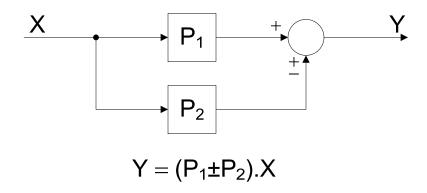




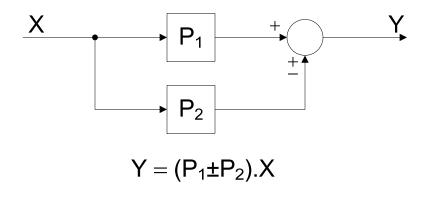






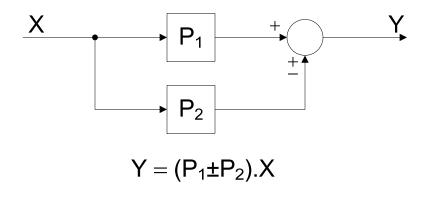


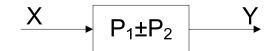




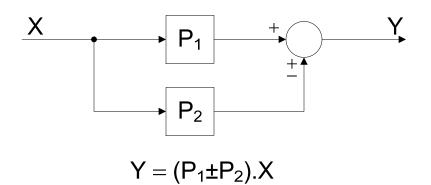


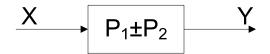


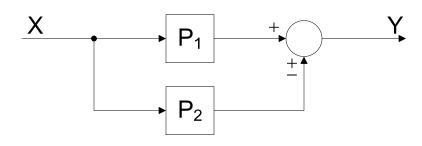




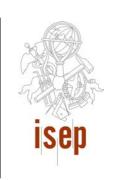


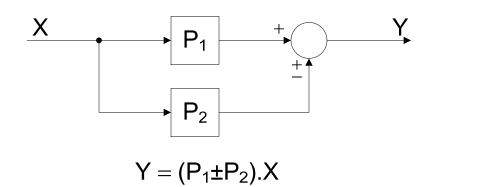


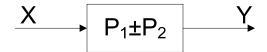


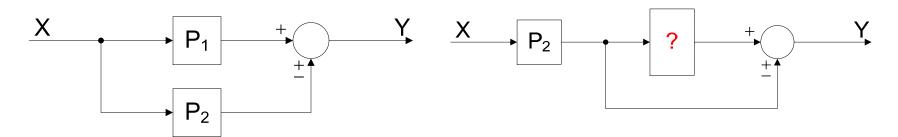


$$Y = (P_1 \pm P_2).X$$

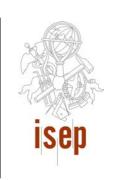


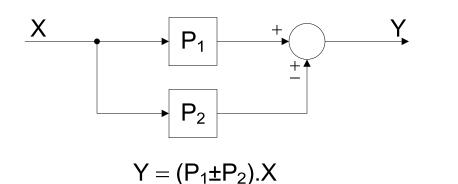


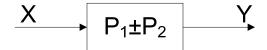


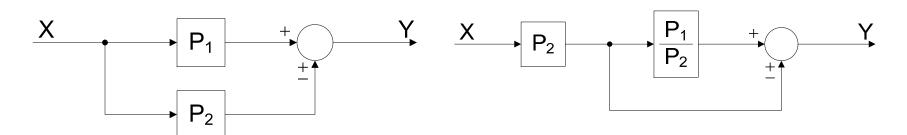


$$Y = (P_1 \pm P_2).X$$



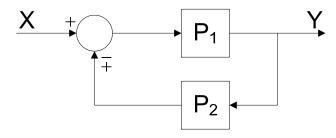




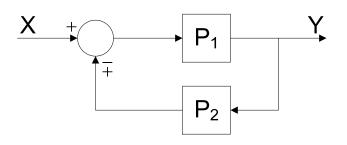


$$Y = (P_1 \pm P_2).X$$



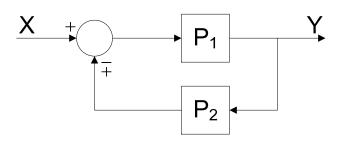


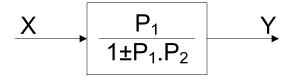




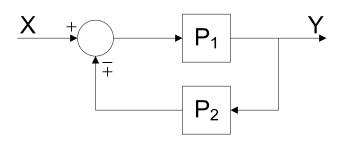


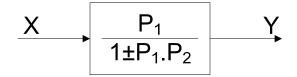


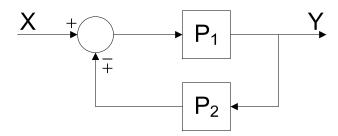




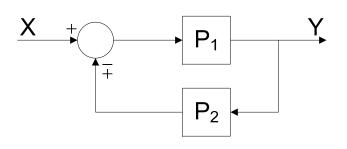


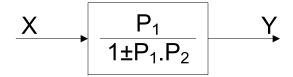


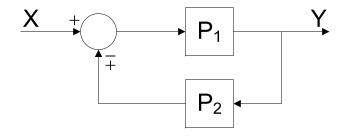


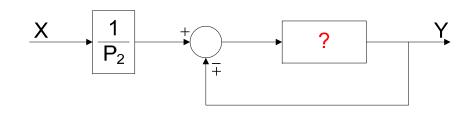




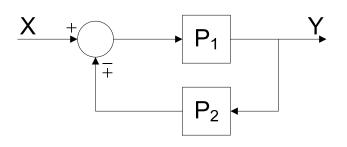


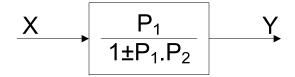


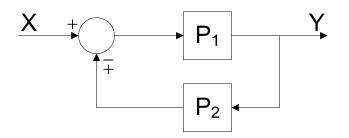


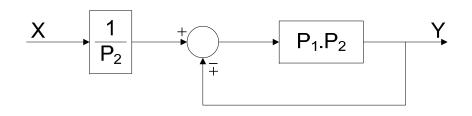




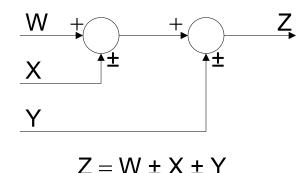




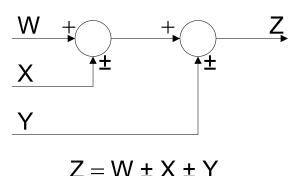


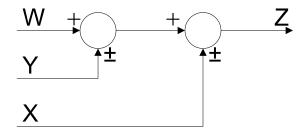




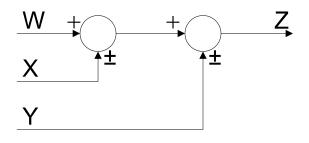




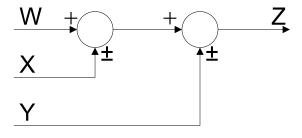




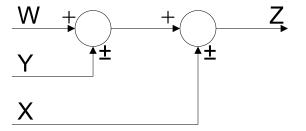


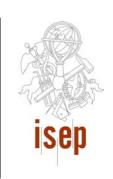


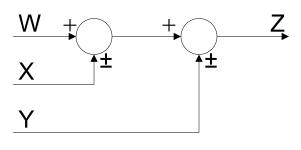
$$Z = W \pm X \pm Y$$



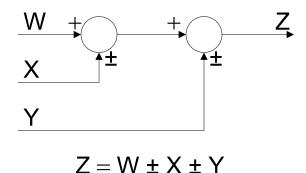
$$Z = W \pm X \pm Y$$

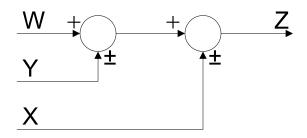


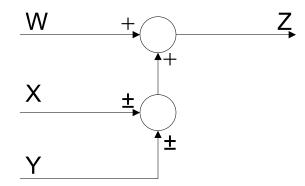




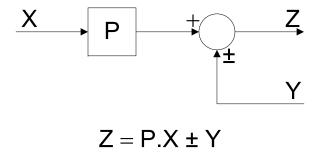
$$Z = W \pm X \pm Y$$

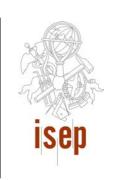


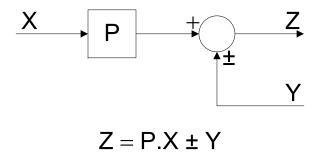


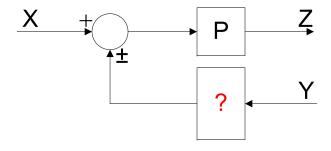




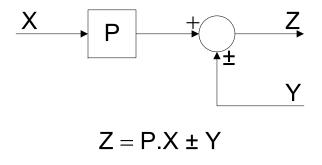


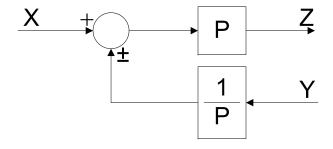




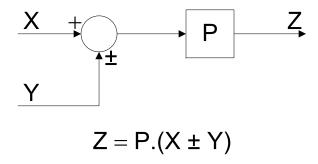






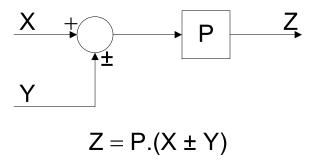


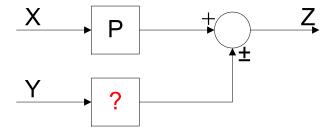






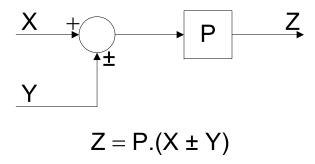
Transformação de diagramas de blocos (VI)

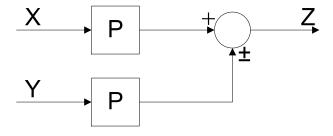


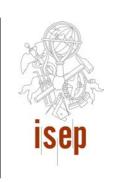




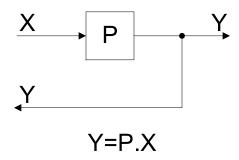
Transformação de diagramas de blocos (VI)

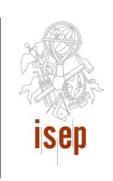




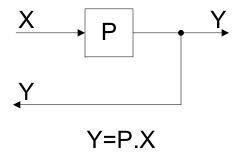


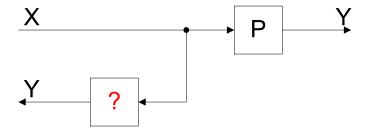
Transformação de diagramas de blocos (VII)





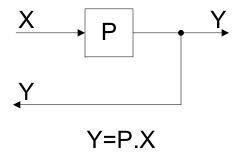
Transformação de diagramas de blocos (VII)

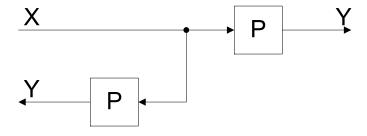


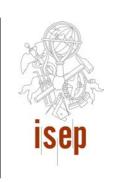




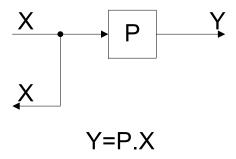
Transformação de diagramas de blocos (VII)





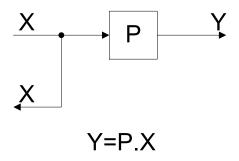


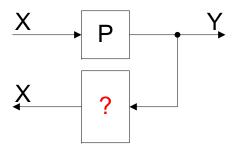
Transformação de diagramas de blocos (VIII)

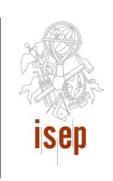




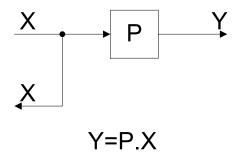
Transformação de diagramas de blocos (VIII)

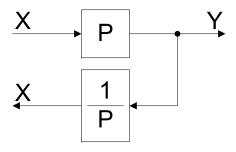






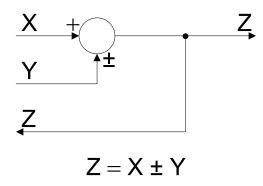
Transformação de diagramas de blocos (VIII)





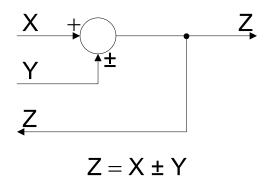


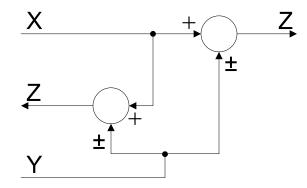
Transformação de diagramas de blocos (IX)





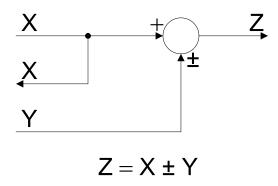
Transformação de diagramas de blocos (IX)





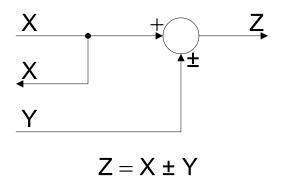


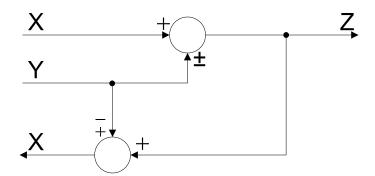
Transformação de diagramas de blocos (X)





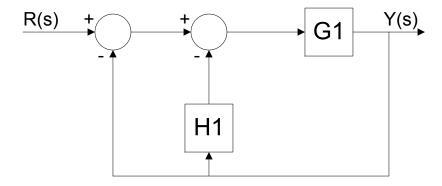
Transformação de diagramas de blocos (X)





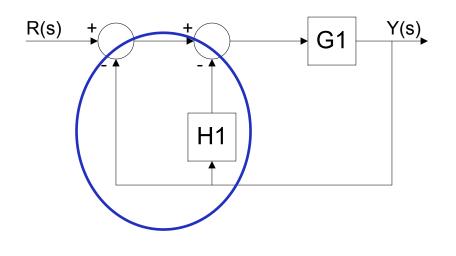


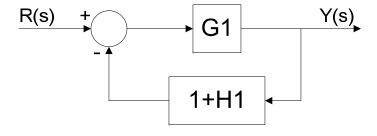
Exemplo 1 (I)





Exemplo 1 (II)





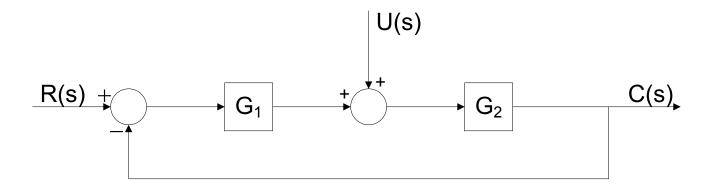




- Terminologia básica
- 2. Blocos em cascata (em série)
- 3. Forma canónica de um sistema de controlo
- 4. Transformação de diagramas de blocos
- Sobreposição de vários sinais de entrada (teorema da sobreposição)
- 6. Simplificação de diagramas de blocos
- 7. Regra de Mason
- 8. Diagramas de blocos e modelos matemáticos

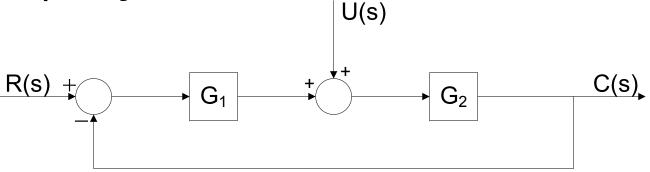


Sobreposição de vários sinais de entrada (I)

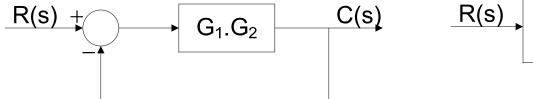




Sobreposição de vários sinais de entrada (II)



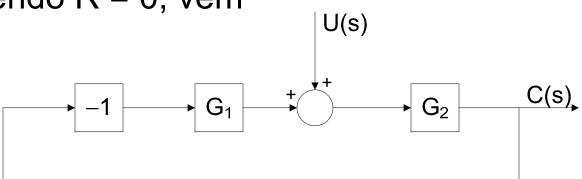
fazendo U = 0, vem

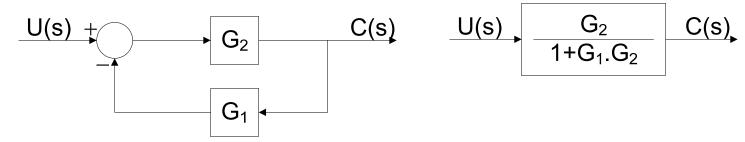


$$\begin{array}{c|c} R(s) & G_1.G_2 & C(s) \\ \hline 1+G_1.G_2 & \end{array}$$



- Sobreposição de vários sinais de entrada (III)
 - fazendo R = 0, vem







Sobreposição de vários sinais de entrada (IV)

$$C(s) = \frac{G_1.G_2}{1 + G_1.G_2}.R(s)$$

$$C(s) = \frac{G_2}{1 + G_1 \cdot G_2} \cdot U(s)$$

logo

$$C(s) = \frac{G_2}{1 + G_1 \cdot G_2} \cdot (G_1 \cdot R(s) + U(s))$$

(Teorema da sobreposição)



- Terminologia básica
- 2. Blocos em cascata (em série)
- 3. Forma canónica de um sistema de controlo
- 4. Transformação de diagramas de blocos
- Sobreposição de vários sinais de entrada (teorema da sobreposição)
- 6. Simplificação de diagramas de blocos
- 7. Regra de Mason
- 8. Diagramas de blocos e modelos matemáticos



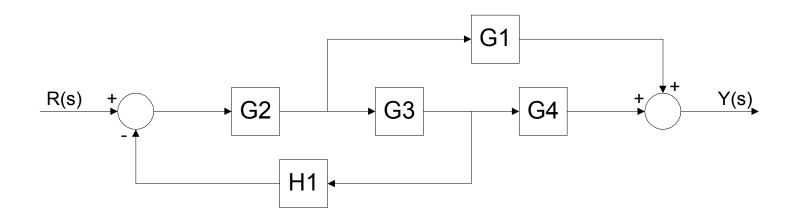
- "Regras" para a simplificação de diagramas de blocos
 - combinar todos os blocos em série (T1)
 - combinar todos os blocos em paralelo (T2)
 - eliminar as realimentações interiores (T3)
 - deslocar os pontos de soma para a esquerda e os pontos de saída para a direita do anel exterior (T5)
 - repetir os passos anteriores até encontrar a forma canónica (para cada entrada) (T8)



- Na simplificação dum diagrama de blocos há que ter em atenção os seguintes pontos
 - produto das funções de transferência no sentido directo deve permanecer o mesmo
 - produto das funções de transferência num anel deve permanecer o mesmo

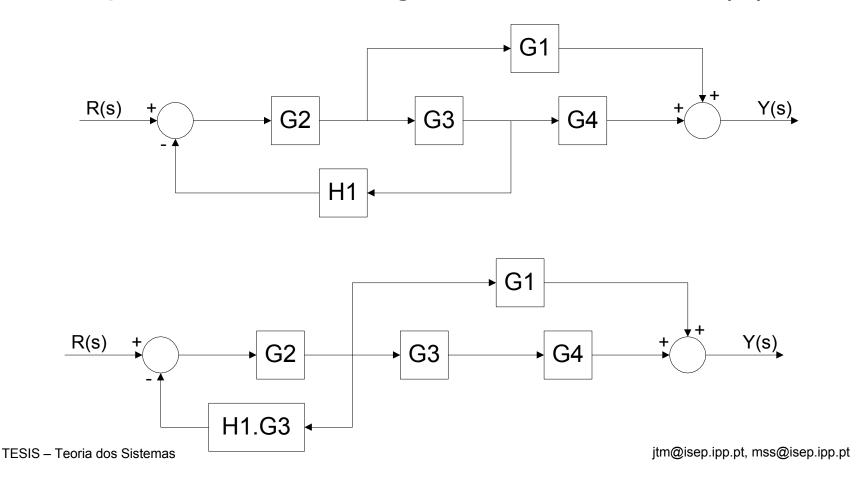


Simplificação de diagramas de blocos (I)



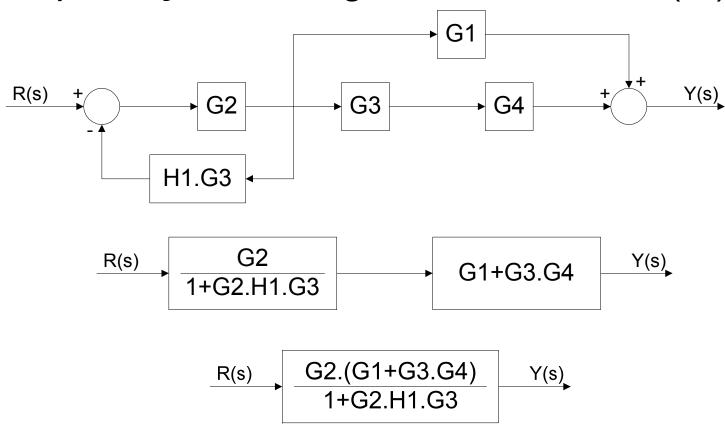


Simplificação de diagramas de blocos (II)



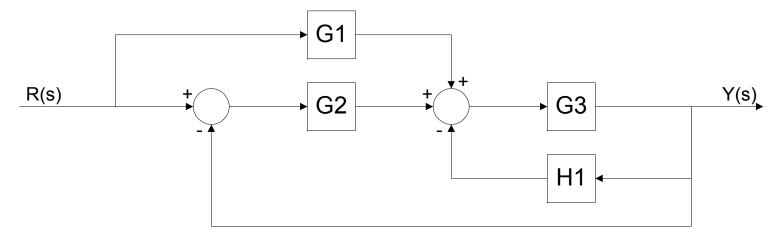


Simplificação de diagramas de blocos (III)



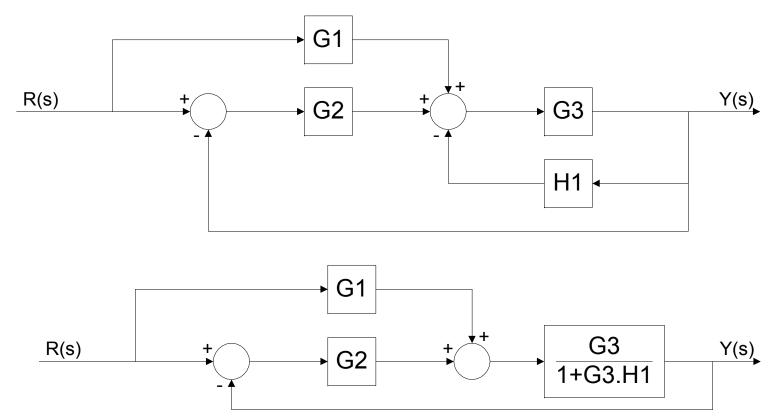


Simplificação de diagramas de blocos (I)



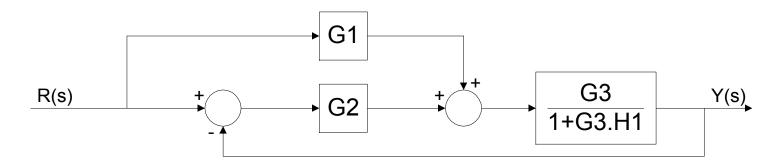


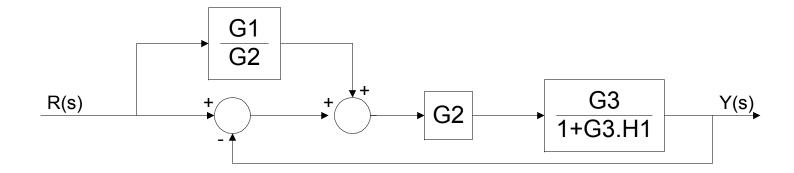
Simplificação de diagramas de blocos (II)





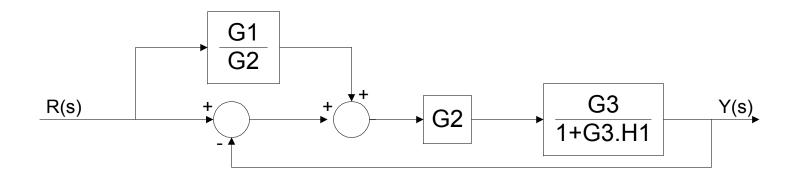
Simplificação de diagramas de blocos (III)

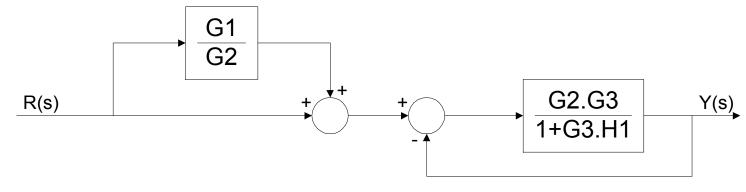






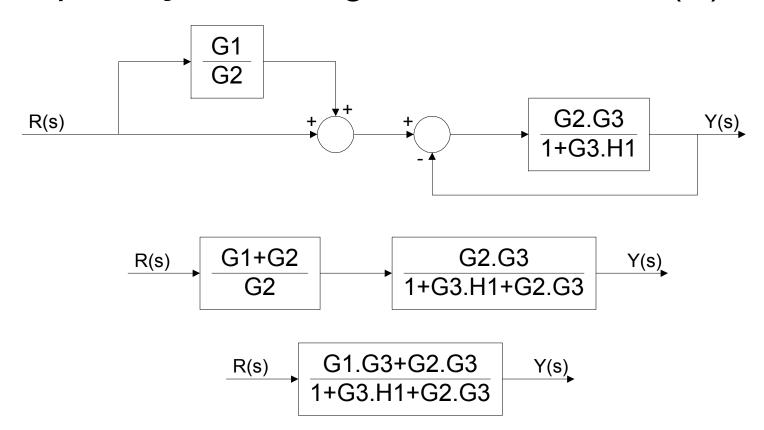
Simplificação de diagramas de blocos (IV)





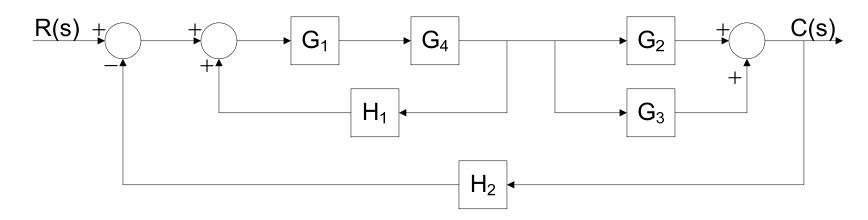


Simplificação de diagramas de blocos (V)



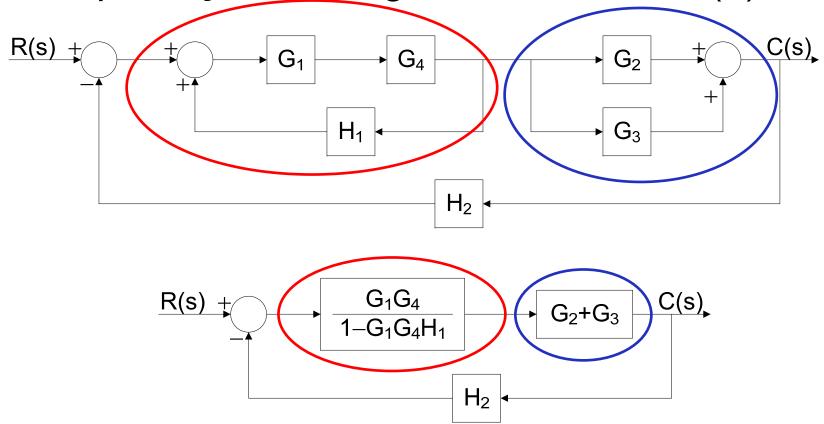


Simplificação de diagramas de blocos (I)



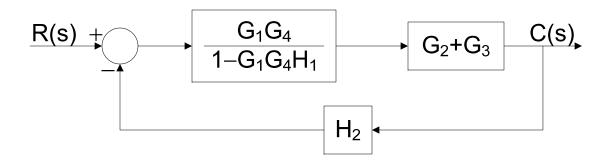


Simplificação de diagramas de blocos (II)



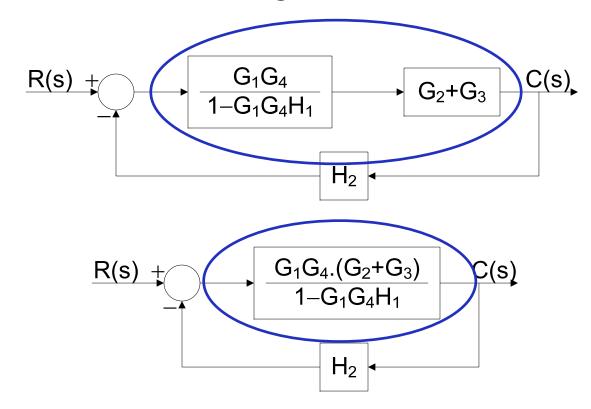


Simplificação de diagramas de blocos (III)





Simplificação de diagramas de blocos (IV)





- Terminologia básica
- 2. Blocos em cascata (em série)
- 3. Forma canónica de um sistema de controlo
- 4. Transformação de diagramas de blocos
- Sobreposição de vários sinais de entrada (teorema da sobreposição)
- 6. Simplificação de diagramas de blocos
- Regra de Mason
- 8. Diagramas de blocos e modelos matemáticos



- Regra de Mason (I)
 - diagramas de blocos complexos função de transferência pode ser calculada através da fórmula de Mason

$$T = \frac{\sum_{i} P_{i}.\Delta_{i}}{\Delta}$$

 P_i – ganho da malha directa i

 P_{jk} – produto possível de ordem j de k ganhos de anéis que não se tocam



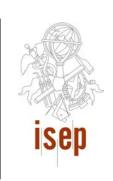
Regra de Mason (II)

$$\Delta = 1 - \left(-1\right)^{k+1} \sum_{k} \sum_{j} P_{jk} = 1 - \sum_{j} P_{j1} + \sum_{j} P_{j2} - \sum_{j} P_{j3} + \dots = 1 - \sum_{j} P_{jk} + \sum_{j} P_{jk} = 1 - \sum_{j} P_{jk} + \sum_{j} P_{jk} + \dots = 1 - \sum_{j} P_{jk} + \sum_{j} P_{jk} + \dots = 1 - \sum_{j} P_{jk} + \dots =$$

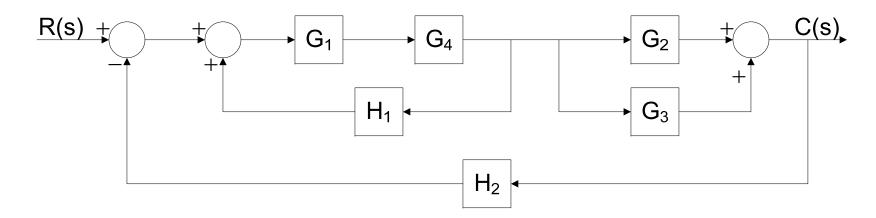
- = 1 (soma de todos os ganhos de anéis) +
 - + (soma de todos os produtos de 2 anéis que não se tocam) -
 - (soma de todos os produtos de 3 anéis que não se tocam) +

. . .

- $\Delta_i = \Delta$ calculado com todos os anéis que tocam em P_i eliminados
- dois anéis ou duas malhas "não se tocam" quando não têm nós em comum
- Δ = 0 é a equação característica do sistema



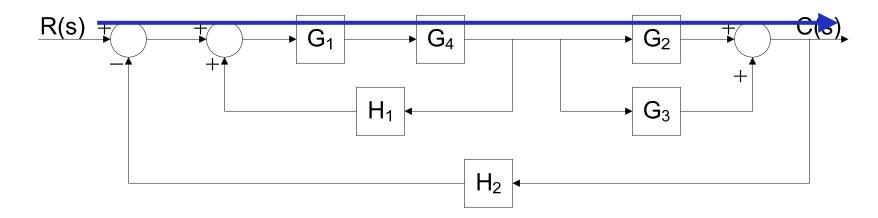
Exemplo (I)



existem dois caminhos directos



Exemplo (II)



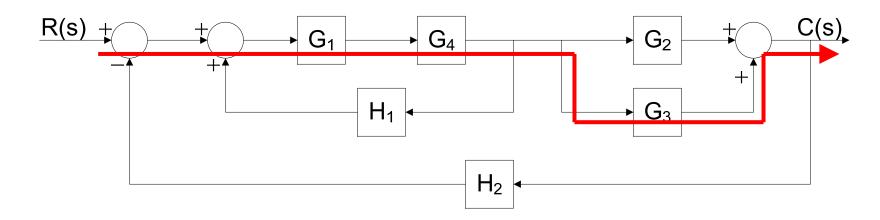
existem dois caminhos directos com ganhos:

$$P_1 = G_1 G_2 G_4$$

$$T = \frac{\sum_{i} P_{i}.\Delta_{i}}{\Delta}$$



Exemplo (III)



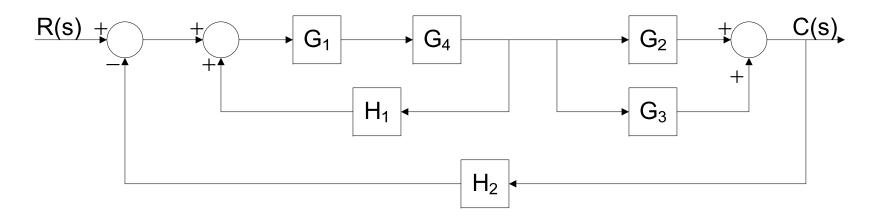
existem dois caminhos directos com ganhos:

$$P_1 = G_1 G_2 G_4$$
$$P_2 = G_1 G_3 G_4$$

$$T = \frac{\sum_{i} P_{i}.\Delta_{i}}{\Delta}$$



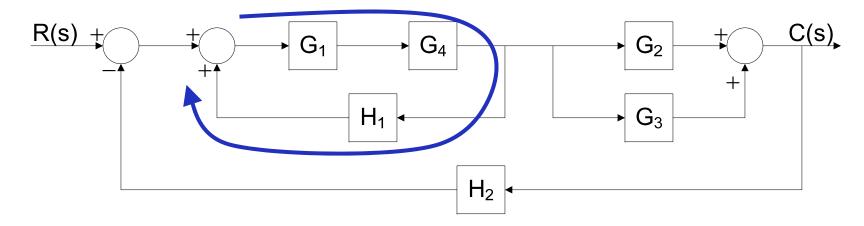
Exemplo (IV)



existem três anéis



Exemplo (V)



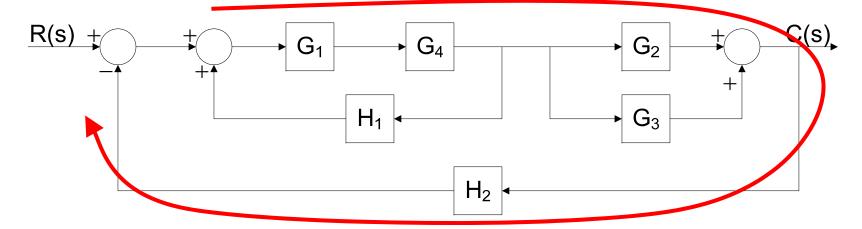
existem três anéis:

$$P_{11} = G_1 G_4 H_1$$

$$T = \frac{\sum_{i} P_{i}.\Delta_{i}}{\Delta}$$



Exemplo (VI)



existem três anéis:

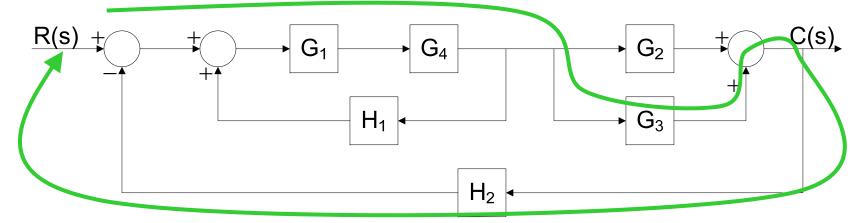
$$P_{11} = G_1 G_4 H_1$$

$$P_{21} = -G_1 G_2 G_4 H_2$$

$$T = \frac{\sum_{i} P_{i}.\Delta_{i}}{\Delta}$$



Exemplo (VII)



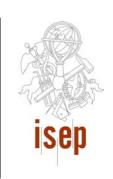
existem três anéis:

$$P_{11} = G_1 G_4 H_1$$

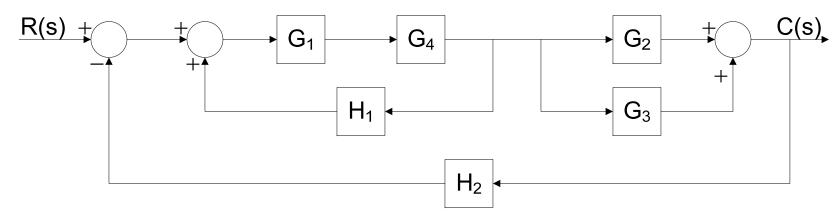
$$P_{21} = -G_1 G_2 G_4 H_2$$

$$P_{31} = -G_1 G_3 G_4 H_2$$

$$T = \frac{\sum_{i} P_{i}.\Delta_{i}}{\Delta}$$



Exemplo (VIII)



não existem quaisquer anéis que não toquem em
 P₁ e P₂, pelo que:

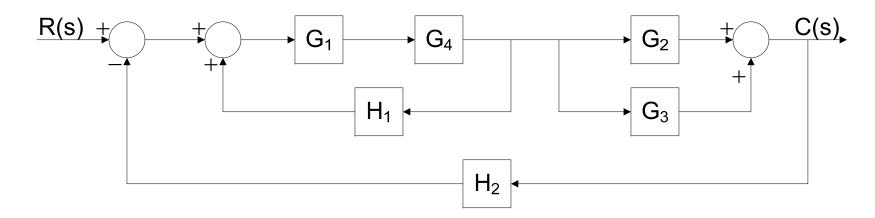
$$\Delta_{1} = 1$$

$$\Delta_{2} = 1$$

$$\Delta = 1 - G_{1}G_{4}H_{1} + G_{1}G_{2}G_{4}H_{2} + G_{1}G_{3}G_{4}H_{2}$$
 $T = \frac{\sum_{i} P_{i}.\Delta_{i}}{\Delta}$



Exemplo (IX)



logo:

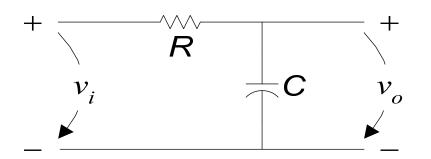
$$T = \frac{C}{R} = \frac{P_1 \cdot \Delta_1 + P_2 \cdot \Delta_2}{\Delta} = \frac{G_1 G_4 (G_2 + G_3)}{1 + G_1 G_4 [-H_1 + H_2 (G_2 + G_3)]}$$



- Terminologia básica
- 2. Blocos em cascata (em série)
- 3. Forma canónica de um sistema de controlo
- 4. Transformação de diagramas de blocos
- Sobreposição de vários sinais de entrada (teorema da sobreposição)
- 6. Simplificação de diagramas de blocos
- 7. Regra de Mason
- 8. Diagramas de blocos e modelos matemáticos



- Diagramas de blocos e modelos matemáticos
 - na representação por diagramas de blocos considera-se que não há efeito de carga



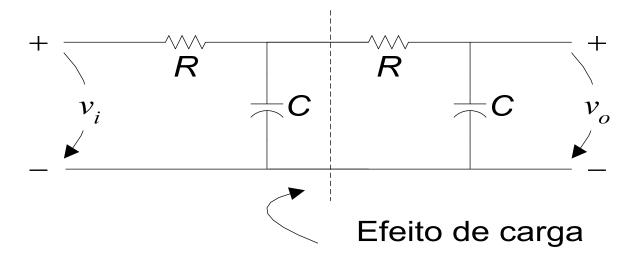
$$v_o = \frac{\frac{1}{sC}}{R + \frac{1}{sC}} v_i$$

fazendo $\omega_0 = 1/RC$ vem $v_o = \frac{\omega_0}{s + \omega_0} v_i$

$$v_o = \frac{\omega_0}{s + \omega_0} v_i$$



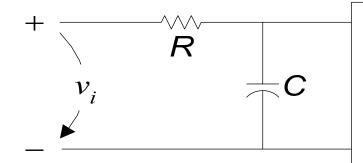
 Diagramas de blocos e modelos matemáticos (II)



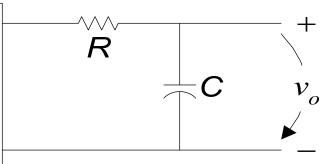
$$v_o = \frac{\omega_0^2}{s^2 + 3\omega_0 s + \omega_0^2} v_i$$



 Diagramas de blocos e modelos matemáticos (III)



Amplificador "isolador" G = 1, $R_i = 00$, $R_o = 0$



$$v_o = \left(\frac{\omega_0}{s + \omega_0}\right)^2 v_i$$

não há efeito de carga entre os dois circuitos RC