

14ª) Simule a questão 7

a) Considere  $R = 50\text{ Ohms}$  e  $C = 0.6\text{ F}$  e  $T = 4\text{ s}$ . Mostre as respostas ao pulso e ao impulso bem como faça a interpretação dos resultados

b) Considere  $R = 50\text{ Ohms}$  e  $C = 25\text{ mF}$  e  $T = 4\text{ s}$ . Mostre as respostas ao pulso e ao impulso bem como faça a interpretação dos resultados

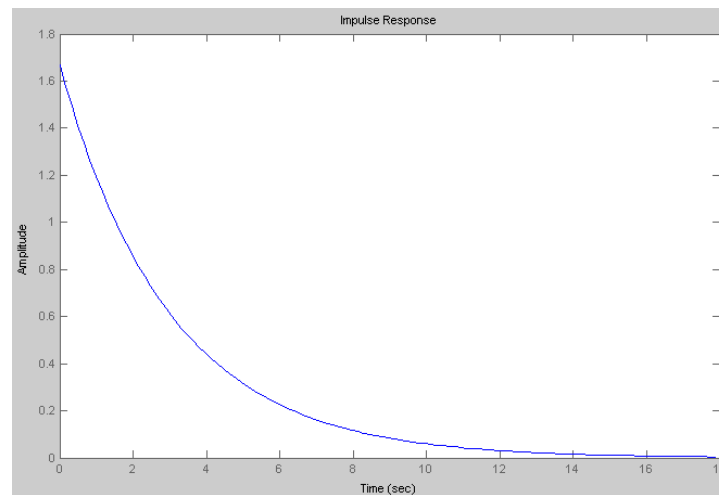
### Solução:

A função de transferência obtida do circuito é aquela constante no anexo 1.

Para obtermos a resposta ao impulso, inserimos o comando `impulse("tf")` no matlab, sendo que o parâmetro "tf" é a função de transferência com os valores propostos pelo exercício:

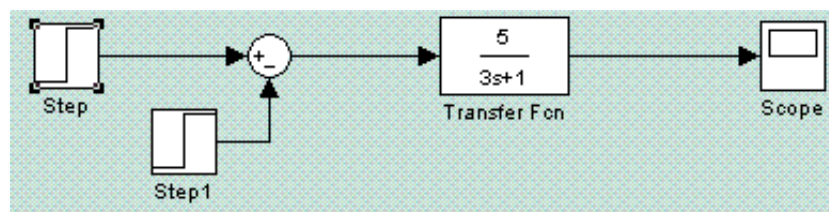
```
impulse(tf([5],[3 1]))
```

Com esse comando, obtivemos o gráfico abaixo como resposta ao impulso:



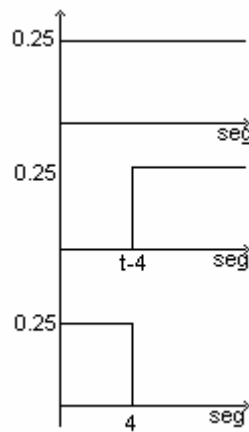
O impulso aplicado ao circuito RC da questão carregará o capacitor instantaneamente com uma tensão inicial  $1/C$ , ou seja,  $1 / 0.6\text{ F} = 1.6666\text{ Volts}$ . Com o desaparecimento do impulso, a tensão armazenada no capacitor será drenada através do resistor de  $5\text{ Ohms}$  até a descarga total de  $C$ .

Para a resposta ao pulso exibido no exercício e substituindo os valores para a letra "a" e inserindo os dados no simulink, temos o seguinte diagrama em blocos:

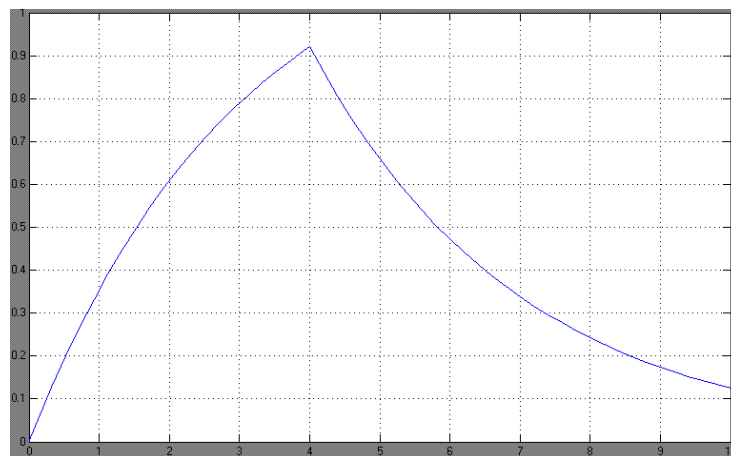


Os dois componentes "step" foram inseridos para produzir a forma de onda tipo pulso. A figura abaixo mostra a técnica utilizada: primeiramente é colocado na entrada um degrau unitário convencional, concomitantemente, é subtraído, através do somador do diagrama

em blocos, um degrau deslocado de 4 seg, produzindo na saída do somador a forma de onda apresentada no terceiro gráfico da figura abaixo.



O resultado obtido através de um duplo clique no objeto “scope” é:

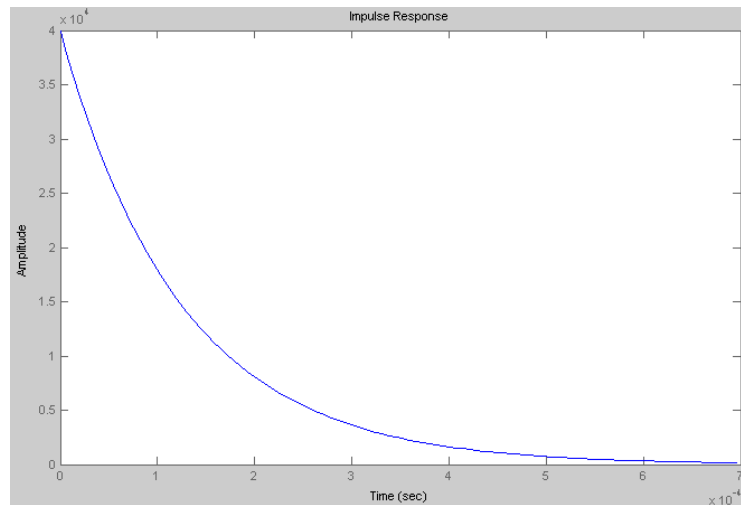


Essa forma de onda na saída significa que a constante de tempo RC é bastante significativa para o circuito. A tensão de saída não consegue acompanhar instantaneamente a tensão de entrada. O degrau de entrada vai ao seu valor máximo imediatamente no instante zero. Nesse momento, a tensão de saída começa a subir devido à carga no capacitor C, que é de 0.6F, com corrente de carga limitada tão somente pela fonte de corrente I e pelo desvio no resistor de 5 Ohms em paralelo com C. Com o término do pulso,  $T = 4s$ , a carga do capacitor começará a escoar através do resistor, produzindo a curva de descida exatamente a partir do instante  $t = 4s$ , bem menos acentuada do que a curva de subida, já que a descarga é limitada agora pelo resistor.

Agora, modificamos o valor de C para 25uF. A resposta ao impulso será obtida através do mesmo comando utilizado na questão “a” com a devida modificação na função de transferência:

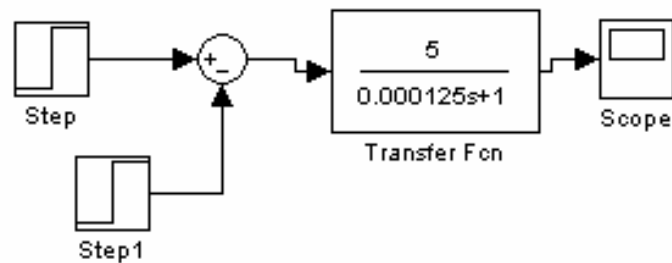
```
impulse(tf([5],[1.25e-4 1]))
```

obtendo uma resposta:

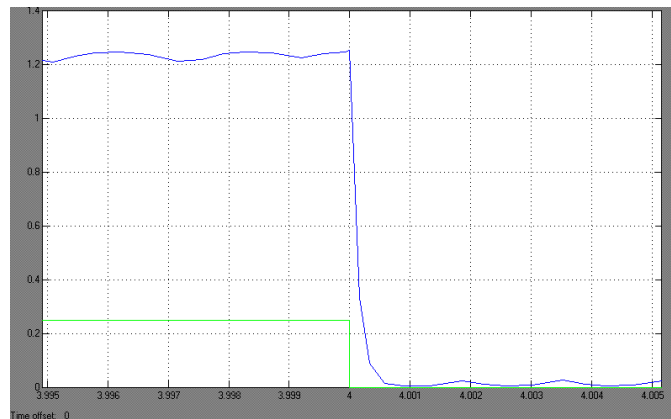


Do mesmo modo que foi explanado na resposta ao impulso da questão “a”, o impulso aplicado no circuito carregará instantaneamente o capacitor com tensão inicial igual a  $1 / C$ , ou seja,  $1 / 25 \times 10^{-6} = 4 \times 10^3$ . Com o desaparecimento do impulso, o capacitor descarregará sua tensão inicial através do resistor de 5 Ohms. Observamos que um capacitor menor levará menos tempo para descarregar.

Para a resposta ao pulso exibido na questão, a nova função de transferência inserida no simulink será:



A resposta obtida é a da figura abaixo:



Foi exibido a entrada e a saída no mesmo gráfico para demonstrar o comportamento da tensão de saída: agora como a constante de tempo RC é muito pequena, a saída do circuito estará mais próxima da forma de onda da entrada. Para o instante de tempo  $t = 4s$  o pulso de entrada vai instantaneamente a zero, sendo que a tensão de saída vai também a zero em um instante um pouco maior, determinado pelo capacitor e pelo resistor. Concluímos que quanto menor o capacitor, mais rápida será a resposta de saída às variações do sinal de entrada.

15ª) Simule a questão 9. Considere  $R1 = 20\text{ KW}$ ,  $R2 = 10\text{ KW}$ ,  $C1 = 50\text{ mF}$  e  $C2 = 100\text{ mF}$ .

a) Faça a realização com o modelo de função de transferência. Mostre a resposta ao degrau

unitário. para o ganho  $u = 1$ ;  $u = 2$ ;  $u = 3$ ;  $u = 4$  e  $u = 8$ . Interprete o resultados.

b) Faça a realização de estado, simule para  $u = 3$ , entrada nula e condições iniciais encontradas em 9c.

### **Solução:**

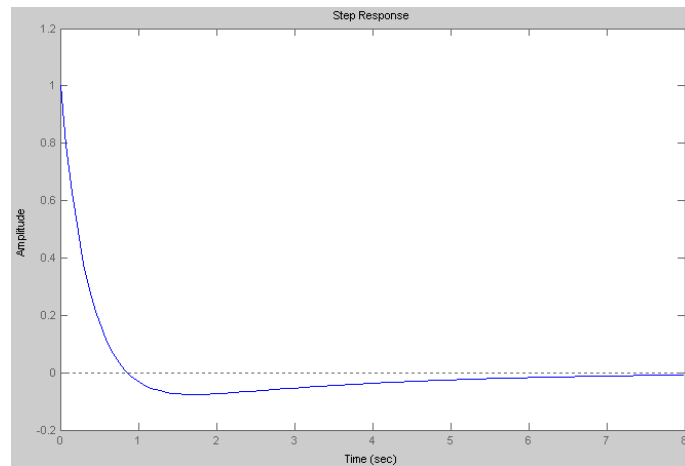
A função de transferência do circuito foi obtida como mostra o anexo 2.

A maneira mais cômoda de realizar essas simulações será inserindo o comando “step” no matlab, tendo como parâmetro a função de transferência com os valores substituídos.

Para  $u = 1$ :

```
step([1 0 0],[1 3 1])
```

A resposta do programa será o gráfico abaixo:



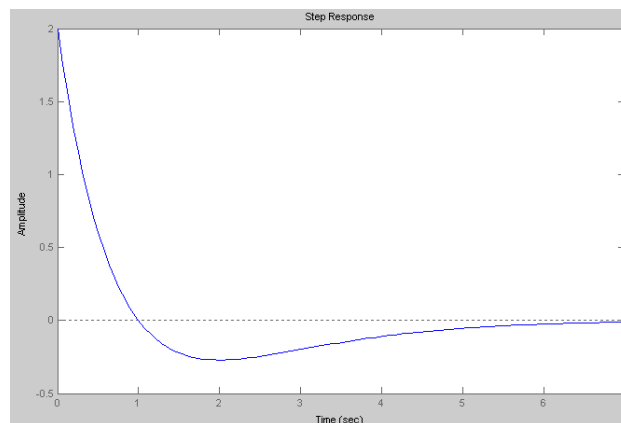
As raízes do denominador da função de transferência são reais e distintas, características de um circuito super amortecido. A tensão de saída rapidamente estabilizará no valor de repouso (zero volt).

Para  $u = 2$

Utilizamos o seguinte comando:

`step([2 0 0],[1 2 1])`

A forma de onda da saída será:

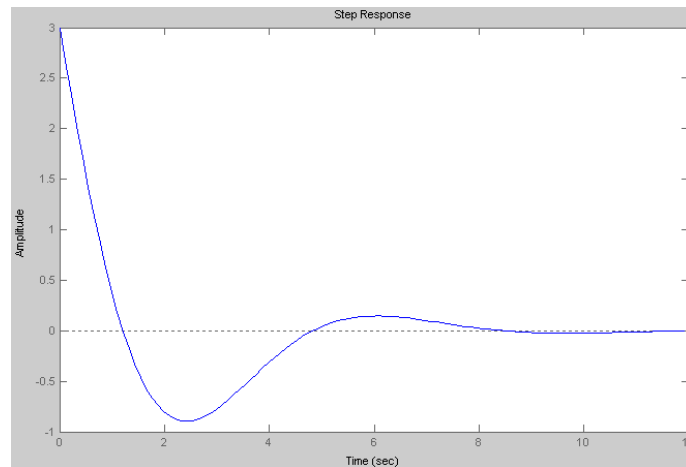


Ainda teremos raízes reais e distintas na equação característica dessa função de transferência, tendo ainda um circuito super amortecido.

Para  $u = 3$ :

`step([3 0 0],[1 1 1])`

Para obtermos a forma de onda:

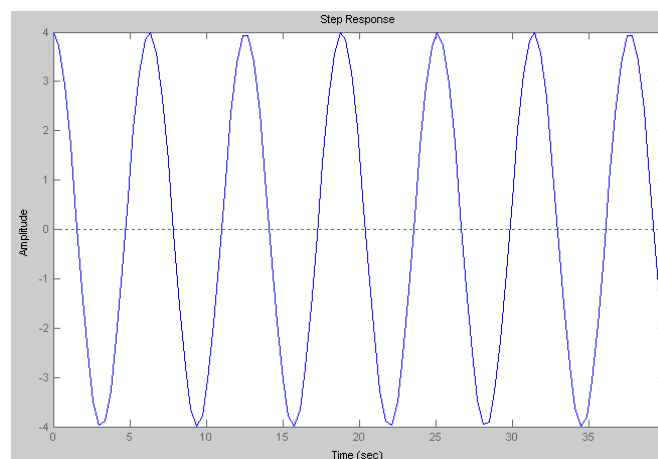


Para esse caso, teremos raízes conjugadas complexas no denominador da função de transferência, obtendo dessa forma um circuito oscilatório. Todavia, o coeficiente de amortecimento da equação característica é significativo, fazendo a oscilação parar muito rápido.

Para  $u = 4$ ,

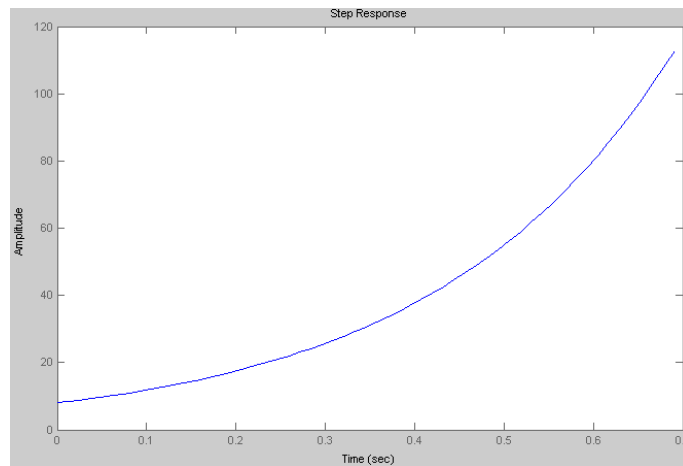
`step([4 0 0],[1 0 1])`

obtendo a forma de onda:



Observamos nesse caso um oscilação sem amortecimento. Isso quer dizer que o coeficiente de amortecimento da equação característica é igual a zero, fazendo o circuito oscilar infinitamente.

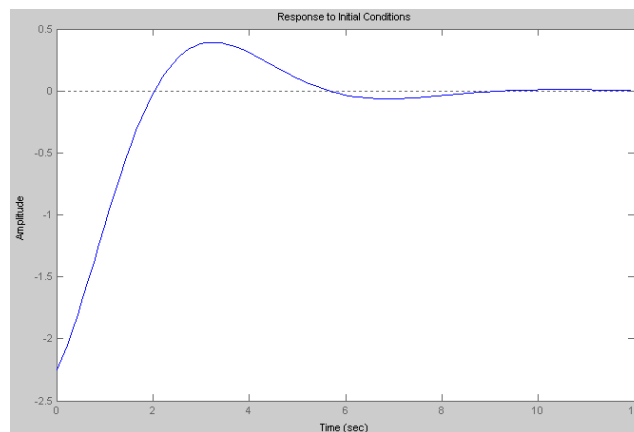
Para  $u = 8$ , utilizamos o comando `step([8 0 0],[1 -4 1])` para obter a forma de onda:



Agora, teremos novamente raízes reais, características de um circuito super amortecido, mas com um coeficiente de amortecimento negativo, caracterizado pelo sinal negativo no coeficiente de “s” no denominador.

Para a representação em espaço de estados, primeiramente substituímos  $u = 3$  e utilizamos a sequência de comandos abaixo para obter o gráfico:

```
num=[3 0 0]
den=[1 1 1]
tf=tf(num,den)
ss=ss(tf)
ic=[1 1]
initial(ss,ic)
```



As condições iniciais significam alguma carga nos capacitores. As tensões iniciais nos capacitores C1 e C2 foram calculadas nas respostas analíticas (letra “d”). Como calculado, a tensão inicial nos capacitores provocará o surgimento de uma tensão de polaridade negativa em R2. Como a saída é três vezes essa tensão ( $u=3$ ), no instante zero teremos na saída uma tensão negativa, que tenderá a zero com a descarga e nova carga dos capacitores, até entrarmos em regime permanente, onde a corrente através do resistor R2 é zero e, por

consequente, sua queda de tensão também. Como a tensão de saída depende desse valor de voltagem, a  $V_o$  será nula no infinito.

16ª) Simule a questão 11. Considere  $R2/R1 = 1$ . Mostre a resposta ao degrau unitário.

a) Faça a realização com o modelo de estado com  $N=1$  e  $N=10$ .

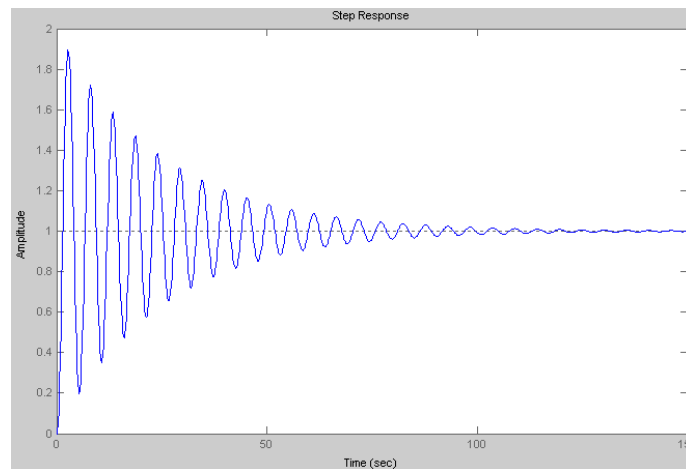
b) Suponha que a constante do conjunto potenciômetro, bóia sensor de nível  $K_s = 0,75 \text{ V/ft}$ . Quais os valores dos resistores  $R1, R2, R3, R4$  de modo que a unidade de referência se ajuste para realizar um controle proporcional ao sinal de erro. Simule para  $N=2$ , mostre a saída e o sinal de erro. Interprete.

### **Solução:**

A função de transferência do circuito foi obtida através dos cálculos constantes no anexo 3. Por comodidade, transformamos a função representada em espaço de estados para uma função de transferência através do comando `tf2ss(a,b,c,d)`

Agora podemos inserir o comando, para  $N = 1$ , no matlab:

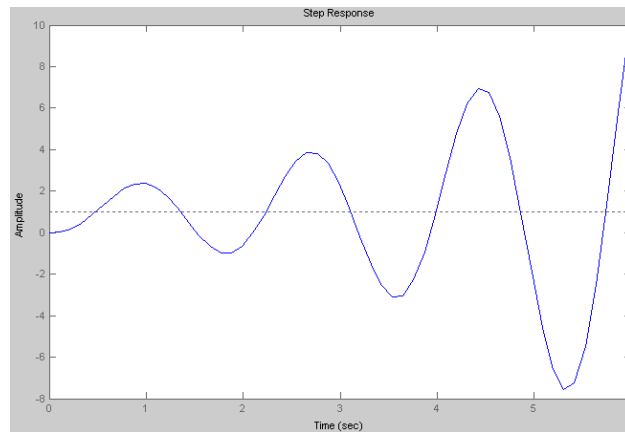
`step([50],[3 35.91 7.05 50])`, que, como já explicado para a função “step”, dá a resposta ao degrau unitário da função utilizada como parâmetro.



Para  $N = 10$ , utilizamos agora o comando:

`step([500],[3 35.91 7.05 500])`, obtendo a forma de onda:





O que ocorre é o seguinte: com  $N = 1$ , teremos apenas uma válvula alimentando o tanque. Como a quantidade de água que entra é igual a quantidade de água que sai, a saída do sistema (que é a altura do nível da água) tenderá a um nível constante quando  $t$  tender ao infinito. Quando  $N = 10$ , teremos dez válvulas alimentando o tanque, sendo que a quantidade de água que entra é maior do que a quantidade de água que sai. Dessa forma, o tanque encherá até transbordar. Os movimentos oscilatórios devem-se às inércias dos conjuntos mecânicos (motor, engrenagens, atritos), que provocam um certo atraso de resposta do sistema ao nível do líquido contido no tanque.

*17ª) Simule a questão 12. Considere  $(1/RC)^2 = 14,21 \cdot 10^4$ . Faça a realização com o modelo de função de transferência e mostre a resposta ao degrau unitário.*

*a) Simule para  $R4 = 10 \text{ KOhms}$  e  $R5 = 3 \text{ KOhms}$*

*b) Simule para  $R4 = R5 = 3 \text{ KOhms}$*

*c) Simule para  $R4 = 5 \text{ Kohms}$  e  $R5 = 10 \text{ KOhms}$*

*d) Agora considere  $R4 = 10 \text{ KOhms}$  e  $R5 = 3 \text{ KOhms}$  e que a entrada é  $v(t) = 1 + \sin(wt)$ . Simule para uma frequência de 60 Hz, 20 Hz e 42,8 Hz*

***solução:***

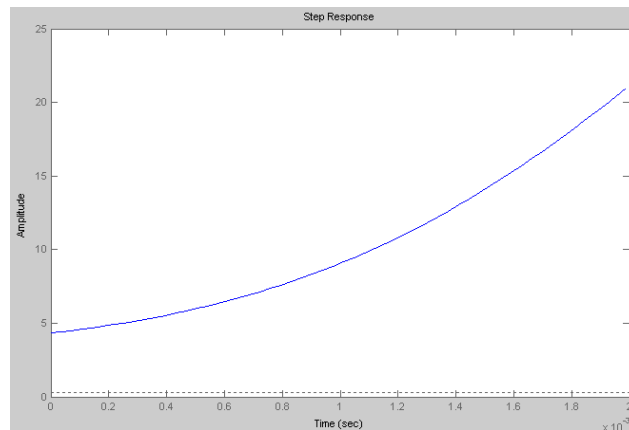
A função de transferência do circuito é aquela obtida no anexo 4.

Substituindo os valores sugeridos na questão e inserindo-os na fórmula obtemos a função de transferência:

Para  $R4 = 10 \text{ KOhms}$  e  $R5 = 3 \text{ Kohms}$

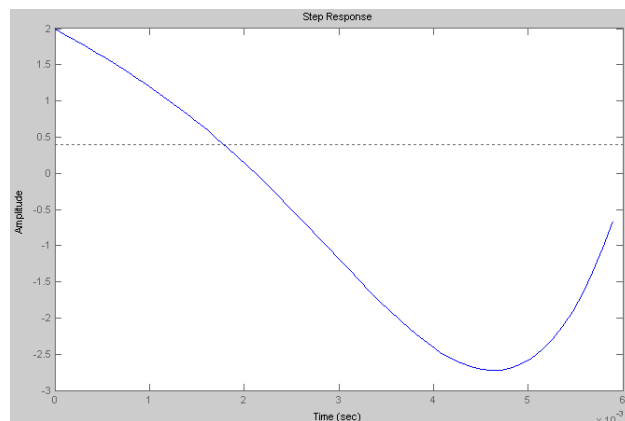
$$V_o / V_i = (-0.0001 \times 10^8 \text{ s}^2 \quad 0.0267 \times 10^8 \text{ s} \quad 2.3212 \times 10^8) / (0.0081 \times 10^8 \text{ s} \quad 7.6778 \times 10^8)$$

a resposta ao degrau unitário será obtida utilizando o conhecido comando “step(num,den)”, onde num e den são respectivamente o numerador e o denominador da função de transferência.

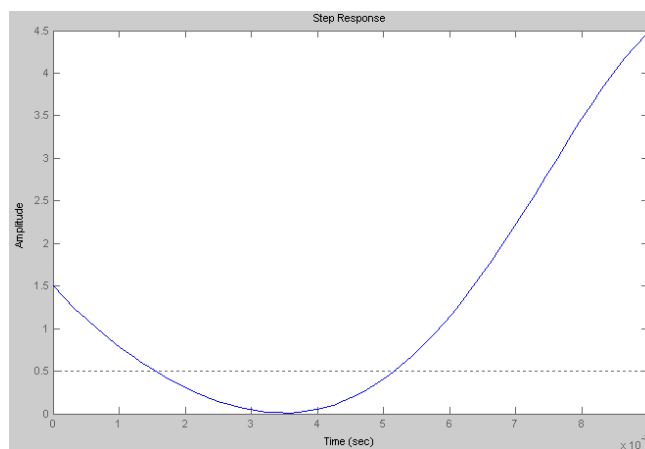


Para  $R_4 = R_5 = 3$  Kohms

Inserindo os valores na mesma função de transferência obtida através dos cálculos analíticos e colocando essa função como parâmetro do comando “step” no matlab, obtemos:



Agora, para  $R_4 = 5$  Kohms e  $R_5 = 10$  Kohms:

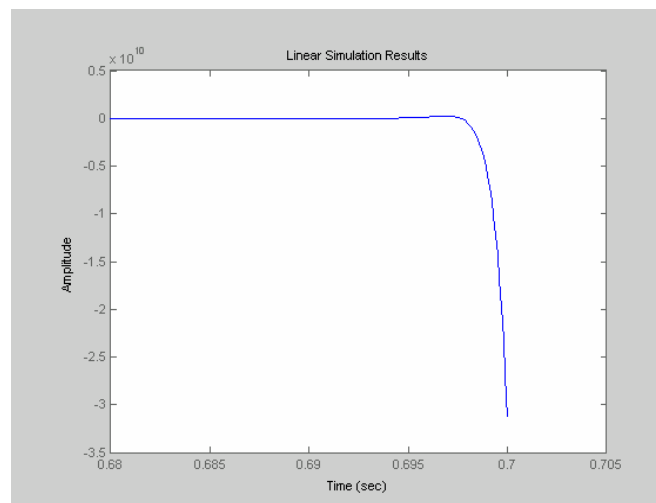


Para obtermos a forma de onda de saída do circuito em função da entrada sugerida, teremos que utilizar um novo comando do matlab “lsim”, que recebe como parâmetros a função de transferência, uma função de entrada e o tempo de amostragem.

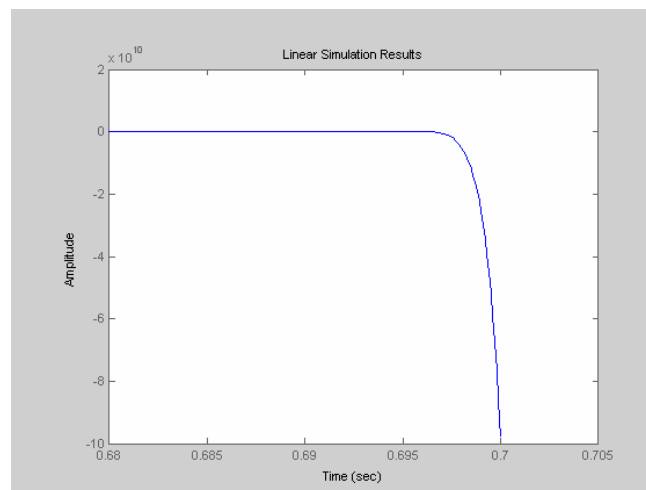
Para a referida função de entrada e para os valores dos resistores teremos:

$$\begin{aligned} \text{num} &= -0.0001 \times 10^8 \text{ s}^2 \quad 0.0267 \times 10^8 \text{ s} \quad 2.3212 \times 10^8 \\ \text{den} &= 0.0081 \times 10^8 \text{ s} \quad 7.6778 \times 10^8 \end{aligned}$$

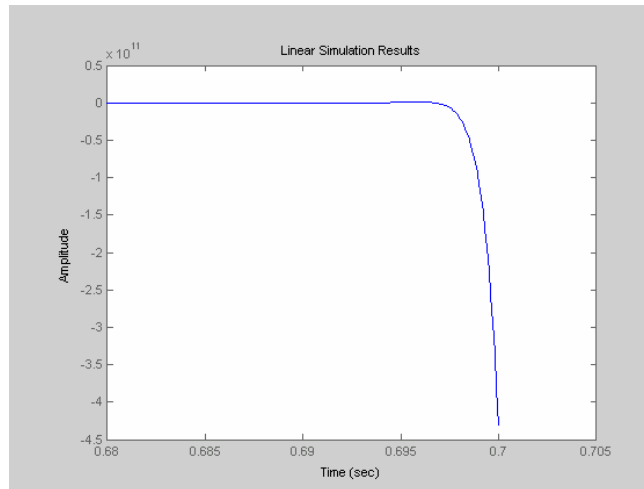
Para frequência de 60 Hz, a função de entrada será  $u=1+\sin(6.28*f*t)$ . Utilizaremos o comando “lsim(num,den,1+sin(6.28\*60\*t),t)”, com t variando como no eixo das abscissas da figura abaixo



Para frequência de 20 Hz: lsim(num,den,1+sin(6.28\*20\*t),t)



Para frequência de 42.8 Hz: lsim(num,den,1+sin(6.28\*42.8\*t),t)



O filtro aumenta a atenuação máxima para frequências menores. O gráfico da frequência de 60 Hz possui uma atenuação máxima de -3, enquanto que o de 42.8 e 20 Hz possuem atenuações de aproximadamente -4 e -10. Isso quer dizer que quanto maior a frequência de entrada, menor será a atenuação produzida pelo circuito, deduzindo-se, então, que se trata de um filtro passa alta.

18ª) Simule a questão 13.  $M1 = M2 = 1 \text{ Kg}$ ;  $K = 0.5 \text{ N/m}$  e  $B = 0,2 \text{ N/m/s}^2$

a) Para entrada nula e  $M1$  com condições iniciais: velocidade nula e posição igual a 2 m.

b) Repita a simulação pra  $B=0$

**Solução:**

Inserindo a função de transferência no matlab e substituindo os valores dados no comando

```
tf=tf([0 0 -((4*m2*k3-m1*k3)/2*m1^2*b2) 0 (2*k2*k3/m1^2*b2);1 0  
(2*k3/m1+2*k1/m1) 0 k1*k3/m1^2])
```

obtemos:

d =

	u1	u2	u3	u4	u5
y1	0	0	-0.15	0	0.1
y2	1	0	2	0	0.25

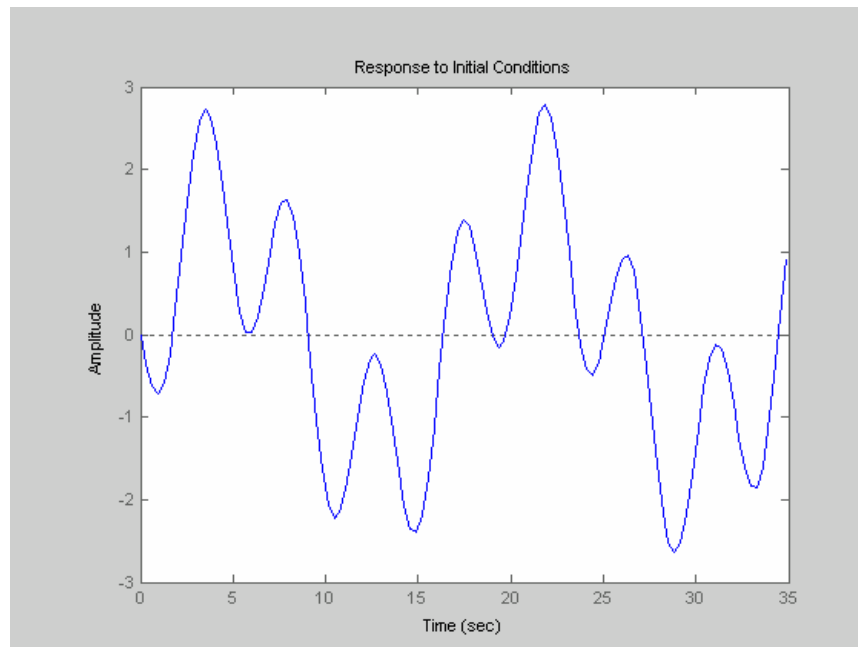
O que retorna a função de transferência

$$(-0.15s^2 + 0.1) / (s^4 + 2s^2 + 0.25)$$

inserindo os comandos no matlab:

```
tf=tf([0 0 0.15 0 0.1],[1 0 2 0 0.25])
```

`ss=ss(tf)`  
`initial(ss,[2 0 0 0])`, obtemos o gráfico:



Colocamos no comando “Initial” as condições iniciais. O sistema possui quatro variáveis de estado ( $x_1$ ,  $x_2$ ,  $x_3$  e  $x_4$ ) e uma delas é definida como sendo a posição do bloco M1, outra como a velocidade do bloco M1 e as outras duas são a posição e velocidade do bloco M2, respectivamente. Colocando o bloco M1 a uma posição  $x = 2\text{m}$  e liberando o sistema, teremos uma oscilação menor sobreposta a uma oscilação maior devido aos conjuntos de molas. A inércia das massas e o atrito da massa M2 são os principais responsáveis pelas oscilações, sendo que a oscilação maior deve-se à força dissipativa (atrito B2), à inércia da massa M2 e à constante da mola K2

Para  $B = 0$ , a função de transferência tenderá ao infinito. Isso quer dizer que ela oscilará indefinidamente, pois não há dissipação de energia.

This document was created with Win2PDF available at <http://www.win2pdf.com>.  
The unregistered version of Win2PDF is for evaluation or non-commercial use only.