Resposta de sistema de 2a ordem a uma onda dente de serra

Erik Yuji Goto

RA: 234009

1 Sistema Mecânico M-K-C

"Pede-se calcular a reposta em regime permanente de um sistema mecânico de segunda ordem M-K-C usando serie de Fourier e FRF."

Portanto, temos:

$$M\frac{d^2x}{dt^2} + C\frac{dx}{dt} + Kx = f(t) \tag{1}$$

Para os valores de M, K e C dados:

$$\ddot{x} + 10\dot{x} + 10^4 x = f(t) \tag{2}$$

2 Função resposta em frequência

Para encontrar a função resposta em frequência FRF precisamos antes calcular a função transferência:

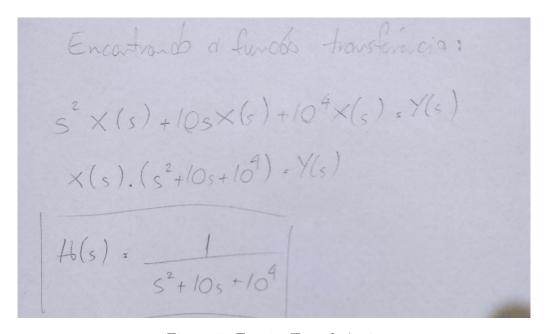


Figura 1: Função Transferência

$$H(s) = \frac{1}{s^2 + 10s + 10^4} \tag{3}$$

Com a função transferência podemos encontrar facilmente a FRF:

$$H(j\omega) = \frac{1}{(j\omega)^2 + 10\omega + 10^4} = \frac{1}{-\omega^2 + 10j\omega + 10^4}$$
(4)

3 Série de Fourier da Entrada

A entrada é um dente de serra com $A=100\ e\ T=0.1.$ Aplicando a série de Fourier temos:

Paner tagles do deste de Serva

$$(H) \cdot A \cdot t : OS \cdot t \leq T$$

Fourier:

$$X_{K} \cdot \frac{1}{T} \int_{T}^{T} A \cdot t = \frac{1}{2} \frac{2\pi K t}{T} dt = A \int_{T}^{T} t \cdot e^{\frac{1}{2} \frac{2\pi K t}{T}} dt$$

$$U \cdot t : 0 : e^{\frac{1}{2} \frac{\pi K t}{T}} dt = \frac{A}{T} \int_{T}^{T} t \cdot e^{\frac{1}{2} \frac{2\pi K t}{T}} dt$$

$$\frac{T^{2} X_{E}}{A} = t \cdot \frac{e^{\frac{1}{2} \frac{K t}{K t}}}{-\frac{1}{2} \frac{E^{\frac{1}{2} \frac{K t}{K$$

Figura 2: Série de Fourier do dente de serra

$$X_k = \frac{j100}{k2\pi} \tag{5}$$

4 Matlab

4.1 Entrada

Plotando o gráfico da entrada temos:

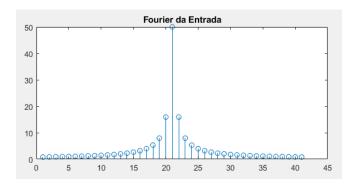


Figura 3: Gráfico Série de Fourier do dente de serra

4.2 Função resposta em frequência

Plotando o gráfico da FRF temos:

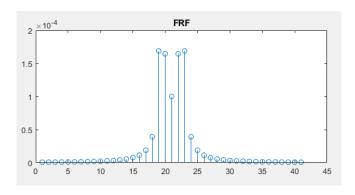


Figura 4: Gráfico FRF

4.3 Resposta

Plotando o gráfico da resposta na frequência temos:

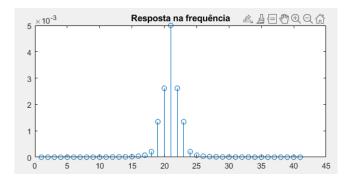


Figura 5: Gráfico Resposta na frequência

5 Simulink

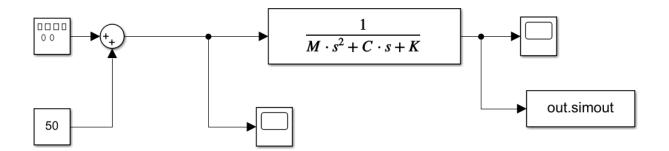


Figura 6: Diagrama de Blocos

5.1 Dente de Serra

Para aplicar o dente de serra no diagrama de blocos utilizamos o Signal Generator, junto com os blocos de somador e a constante.

Como resultado temos o seguinte:

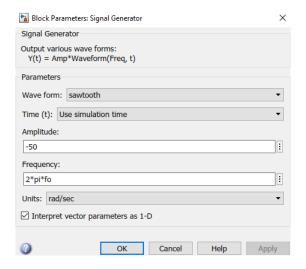


Figura 7: Configurações do Signal Generator

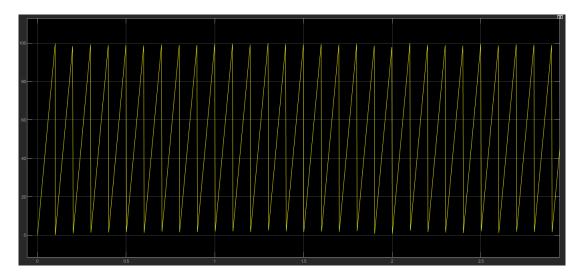


Figura 8: Dente de Serra no simulink

Note que, o simulink não está plotando um gráfico com *exatamente* 100 de amplitude. Isso pode ser um problema futuramente ao comparar a resposta forçada.

5.2 Saída do Escope

Depois de executar a simulação o Scope apresenta a seguinte resposta para o dente de serra:

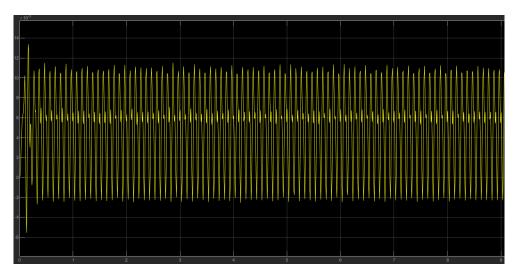


Figura 9: Resposta do Simulink

5.3 Comparando Série de Fourier e Simulink

Anteriormente calculamos a resposta na freqûencia por meio de Fourier. Para visualizar o resultado em função do tempo usamos a seguinte relação:

$$y(t) = y(t) + Y(k)e^{j2\pi kfot}$$
(6)

Plotando os dois resultados para a resposta ao dente de serra:

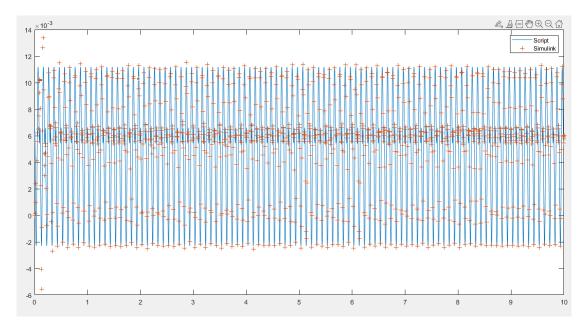


Figura 10: Resposta do Simulink e por Série de Fourier

Veja que, em alguns pontos próximos ao vale e à crista da resposta os valores divergem. Isso ocorre pois a amplitude do dente de serra no simulink não possui exatamente amplitude 100. Com exceção desta observação, todos os pontos coincidem.

6 Código do Matlab

%clear all

```
2
          close all
          N=20;
 4
          % A entrada
          im = sqrt(-1);
          T= 0.1;
 8
          fo=1/T;
          A=100;
          i=0;
10
          for k=-N:1:N
11
              i=i+1;
12
              if k~= 0
13
                  X(i)=(A*im)/(k*2*3.1415);
14
15
                 X(i) = A/2;
16
17
              end
18
          end
          nexttile
19
20
          stem(abs(X))
          title("Fourier da Entrada")
21
22
23
          % O sistema
24
          M=1;
25
          K=10000;
          C=10;
26
27
          i=0;
28
          for k=-N:1:N
              i=i+1;
29
30
              w=k*2*pi*fo;
              H(i)=1/(-M*w^2+im*C*w+K);
31
32
          end
33
          nexttile
34
          stem(abs(H))
          title("FRF")
35
36
          % A resposta
37
          Y=H.*X;
          nexttile
39
          stem(abs(Y))
40
41
          title("Resposta na frequência")
          t=0:.001:10;
42
43
          y=zeros(size(t));
44
          i=0;
          for k=-N:1:N
45
46
              i=i+1;
              y=y+Y(i)*exp(im*2*pi*k*fo*t);
47
          end
48
49
          figure
50
          \verb"plot(t,real(y),out.tout,out.simout, '+')"
51
          legend('Script','Simulink')
52
53
```

Figura 11: Código