# Circuito RLC paralelo sem fonte

Jupyter Notebook desenvolvido por Gustavo S.S. (https://github.com/GSimas)

Circuitos RLC em paralelo têm diversas aplicações, como em projetos de filtros e redes de comunicação. Suponha que a corrente inicial I0 no indutor e a tensão inicial V0 no capacitor sejam:

$$i(0)=I_0=rac{1}{L}\int_{-\infty}^0 v(t)dt \ v(0)=V_0$$

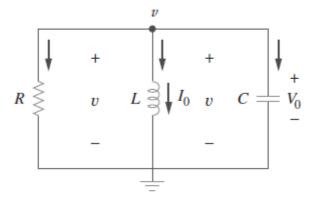


Figura 8.13 Circuito *RLC* em paralelo sem fonte.

Portanto, aplicando a LKC ao nó superior fornece:

$$rac{v}{R} + rac{1}{L} \int_{-\infty}^t v( au) d au + C rac{dv}{dt} = 0$$

Extraindo a derivada em relação a t e dividindo por C resulta em:

$$rac{d^2v}{dt^2} + rac{1}{RC}rac{dv}{dt} + rac{1}{LC}v = 0$$

Obtemos a equação característica substituindo a primeira derivada por s e a segunda por s^2:

$$s^2 + \frac{1}{RC}s + \frac{1}{LC} = 0$$

Assim, as raízes da equação característica são:

$$s_{1,2} = -lpha \pm \sqrt{lpha^2 - \omega_0^2}$$

onde:

$$lpha = rac{1}{2RC}, \;\;\; \omega_0 = rac{1}{\sqrt{LC}}$$

# Amortecimento Supercrítico / Superamortecimento ( $\alpha > \omega 0$ )

Quando  $\alpha > \omega 0$ , as raízes da equação característica são reais e negativas. A resposta é:

$$v(t) = A_1 e^{s_1 t} + A_2 e^{s_2 t}$$

## Amortecimento Crítico ( $\alpha = \omega 0$ )

Quando  $\alpha = \omega 0$  as raízes da equação característica são reais e iguais de modo que a resposta seja:

$$v(t) = (A_1 + A_2 t)e^{-\alpha t}$$

### Subamortecimento ( $\alpha < \omega 0$ )

Quando  $\alpha < \omega 0$ , nesse caso, as raízes são complexas e podem ser expressas como segue:

$$s_{1.2} = -lpha \pm j\omega_d$$

$$egin{aligned} \omega_d &= \sqrt{\omega_0^2 - lpha^2} \ v(t) &= e^{-lpha t} (A_1 cos(\omega_d t) + A_2 sen(\omega_d t)) \end{aligned}$$

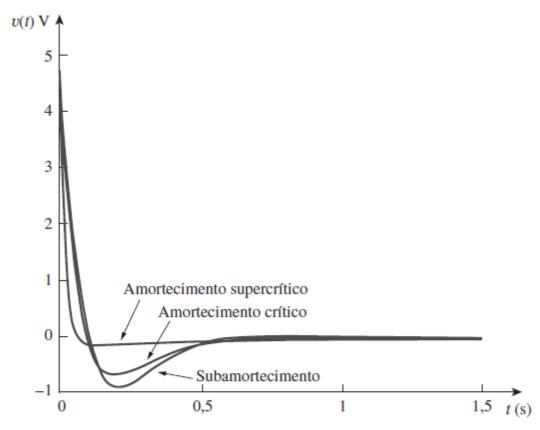


Figura 8.14 Esquema para o Exemplo 8.5: respostas para os três níveis de amortecimento.

As constantes A1 e A2 em cada caso podem ser determinadas a partir das condições iniciais. Precisamos de v(0) e dv(0)/dt.

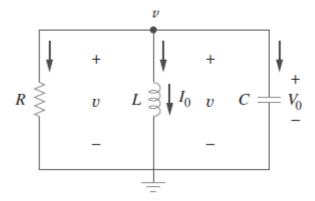
### Exemplo 8.5

No circuito paralelo da Figura 8.13, determine v(t) para t > 0, supondo que v(0) = 5 V, i(0) = 0, L = 1 H e C = 10 mF. Considere os seguintes casos:

 $R = 1,923 \Omega$ ,

 $R = 5 \Omega e$ 

 $R = 6,25 \Omega$ .



**Figura 8.13** Circuito *RLC* em paralelo sem fonte.

### In [4]:

```
print("Exemplo 8.5")
from sympy import *
m = 10**(-3) #definicao de mili
L = 1
C = 10*m
v0 = 5
i0 = 0
A1 = symbols('A1')
A2 = symbols('A2')
t = symbols('t')
def sqrt(x, root = 2): #definir funcao para raiz
    y = x^{**}(1/root)
    return y
print("\n----\n")
## PARA R = 1.923
R = 1.923
print("Para R = ", R)
def resolve_rlc(R,L,C):
    alpha = 1/(2*R*C)
    omega = 1/sqrt(L*C)
    print("Alpha:",alpha)
```

```
print("Omega:",omega)
    s1 = -alpha + sqrt(alpha**2 - omega**2)
    s2 = -alpha - sqrt(alpha**2 - omega**2)
    def rlc(alpha,omega): #funcao para verificar tipo de amortecimento
        resposta = ""
        if alpha > omega:
            resposta = "superamortecimento"
            v = A1*exp(s1*t) + A2*exp(s2*t)
        elif alpha == omega:
            resposta = "amortecimento critico"
            v = (A1 + A2*t)*exp(-alpha*t)
        else:
            resposta = "subamortecimento"
            v = \exp(-alpha*t)*(A1*cos(omega d*t) + A2*sin(omega d*t))
        return resposta,v
    resposta,v = rlc(alpha,omega)
    print("Tipo de resposta:",resposta)
    print("Resposta v(t):",v)
    print("v(0):",v.subs(t,0))
    print("dv(0)/dt:",v.diff(t).subs(t,0))
    return alpha,omega,s1,s2,resposta,v
alpha, omega, s1, s2, resposta, v = resolve rlc(R,L,C)
\#v(0) = 5 = A1 + A2 -> A2 = 5 - A1
\#dv(0)/dt = -2A1 - 50A2
\#C*dv(0)/dt + i(0) + v(0)/R = 0
    \#0.01*(-2A1 - 50A2) + 0 + 5/1.923 = 0
    \#(-2A1 - 50(5 - A1)) = -5/(1.923*0.01)
    #48A1 = 250 - 5/(1.923*0.01)
A1 = (250 - 5/(1.923*0.01))/48
print("Constante A1:",A1)
A2 = 5 - A1
print("Constante A2:",A2)
v = A1*exp(s1*t) + A2*exp(s2*t)
print("Resposta v(t):",v,"V")
print("\n----\n")
## PARA R = 5
R = 5
A1 = symbols('A1')
A2 = symbols('A2')
print("Para R = ", R)
alpha,omega,s1,s2,resposta,v = resolve_rlc(R,L,C)
\#v(t) = (A1 + A2t)e^{-(-alpha*t)}
\#\nu(0) = A1 = 5
A1 = 5
\#C*dv(0)/dt + i(0) + v(0)/R = 0
    \#0.01(-10A1 + A2) + 0 + 5/5 = 0
    #0.01A2 = -1 + 0.5
A2 = (-1 + 0.5)/0.01
```

```
print("Constante A1:",A1)
print("Constante A2:",A2)
v = (A1 + A2*t)*exp(-alpha*t)
print("Resposta v(t):",v,"V")
print("\n----\n")
## PARA R = 6.25
R = 6.25
A1 = symbols('A1')
A2 = symbols('A2')
print("Para R = ", R)
omega_d = sqrt(omega**2 - alpha**2)
alpha,omega,s1,s2,resposta,v = resolve_rlc(R,L,C)
\#v(t) = e^{-(alpha*t)*(A1cos(wd*t) + A2sen(wd*t))}
\#\nu(0) = A1 = 5
A1 = 5
\#C*dv(\theta)/dt + i(\theta) + v(\theta)/R = \theta
    \#0.01*(-8A1 + 6A2) + 0 + 5/6.25 = 0
    #-0.4 + 0.06A2 = -5/6.25
A2 = (-5/6.25 + 0.4)/0.06
print("Constante A1:",A1)
print("Constante A2:",A2)
v = exp(-alpha*t)*(A1*cos(omega_d*t) + A2*sin(omega_d*t))
print("Resposta v(t):",v,"V")
```

# Exemplo 8.5

-----Para R = 1.923Alpha: 26.001040041601662 Omega: 10.0 Tipo de resposta: superamortecimento Resposta v(t): A1\*exp(-1.9999133337787\*t) + A2\*exp(-50.0021667494246\*t) v(0): A1 + A2dv(0)/dt: -1.9999133337787\*A1 - 50.0021667494246\*A2 Constante A1: -0.20855000866701326 Constante A2: 5.208550008667014 Resposta v(t): 5.20855000866701\*exp(-50.0021667494246\*t) - 0.2085500086670 13\*exp(-1.9999133337787\*t) V -----Para R = 5Alpha: 10.0 Omega: 10.0 Tipo de resposta: amortecimento critico Resposta v(t): (A1 + A2\*t)\*exp(-10.0\*t) v(0): A1 dv(0)/dt: -10.0\*A1 + A2Constante A1: 5 Constante A2: -50.0 Resposta v(t): (-50.0\*t + 5)\*exp(-10.0\*t) VPara R = 6.25Alpha: 8.0 Omega: 10.0 Tipo de resposta: subamortecimento Resposta v(t): A1\*exp(-8.0\*t) v(0): A1 dv(0)/dt: -8.0\*A1Constante A1: 5 Constante A2: -6.66666666666667 Resposta v(t): 5\*exp(-8.0\*t) V

#### **Problema Prático 8.5**

Na Figura 8.13, seja R =  $2 \Omega$ , L = 0.4 H, C = 25 mF, v(0) = 0, e i(0) = 50 mA. Determine v(t) para t > 0.

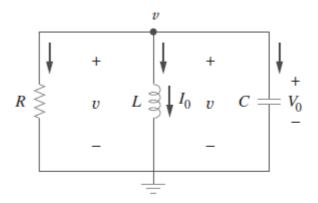


Figura 8.13 Circuito *RLC* em paralelo sem fonte.

### In [5]:

```
print("Problema Prático 8.5")
R = 2
L = 0.4
C = 25*m
v0 = 0
i0 = 50*m
A1 = symbols('A1')
A2 = symbols('A2')
alpha,omega,s1,s2,resposta,v = resolve_rlc(R,L,C)
\#C*dv(\theta)/dt + i(\theta) + v(\theta)/R = \theta
    \#C^*(-10A1 + A2) + i0 + v(0)/2 = 0
    \#\nu(\theta) = \theta = A1
    \#C*A2 = -i0
A2 = -i0/C
A1 = 0
print("Constante A1:",A1)
print("Constante A2:",A2)
v = (A1 + A2*t)*exp(-10.0*t)
print("Resposta v(t):",v,"V")
```

```
Problema Prático 8.5
Alpha: 10.0
Omega: 10.0
Tipo de resposta: amortecimento critico
Resposta v(t): (A1 + A2*t)*exp(-10.0*t)
v(0): A1
dv(0)/dt: -10.0*A1 + A2
Constante A1: 0
Constante A2: -2.0
Resposta v(t): -2.0*t*exp(-10.0*t) V
```

### Exemplo 8.6

Determine v(t) para t > 0 no circuito RLC da Figura 8.15.

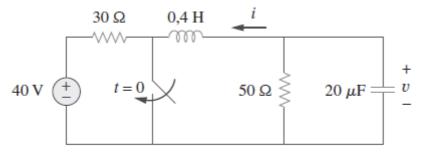


Figura 8.15 Esquema para o Exemplo 8.6.