Capítulo 3

Acurácia de um sistema de medição em regime permanente

Aula 4: Técnicas de redução de erros

Prof. Fernando C. Guimarães – ENE – FT – UnB

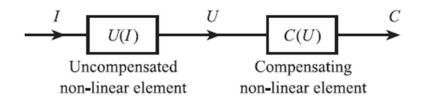
Slides: Prof. Lélio R. Soares Júnior - ENE - FT - UnB

- ✓ Para cada elemento do sistema de medição, características não lineares e entradas ambientais influenciam o erro do sistema como um todo.
- ✓ Ao se identificar determinados elementos com fortes características não ideais (não lineares e susceptiveis a efeitos ambientais), pode-se tentar adotar estratégias de compensação dos mesmos.



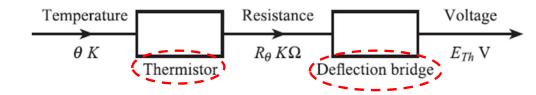
Técnicas de redução de erros

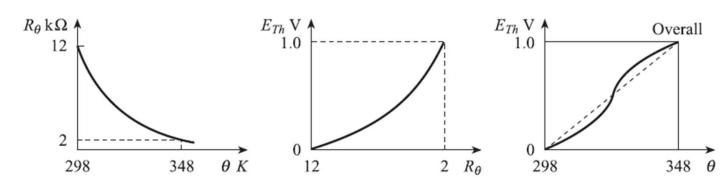
a) Elemento de compensação não linear



C(U(I)) o mais próximo possível da linha reta ideal

Ex:







Técnicas de redução de erros

- b) Reduzindo efeitos ambientais por isolação
- ✓ Isolar o(s) elemento(s) tal que $I_M = 0$ e $I_I = 0$.

Exemplos:

- Colocar a junção do termopar de referência em um recipiente com temperatura controlada
- Isolar dispositivos mecânicos das vibrações externas utilizando molas e amortecedores de sustentação



Técnicas de redução de erros

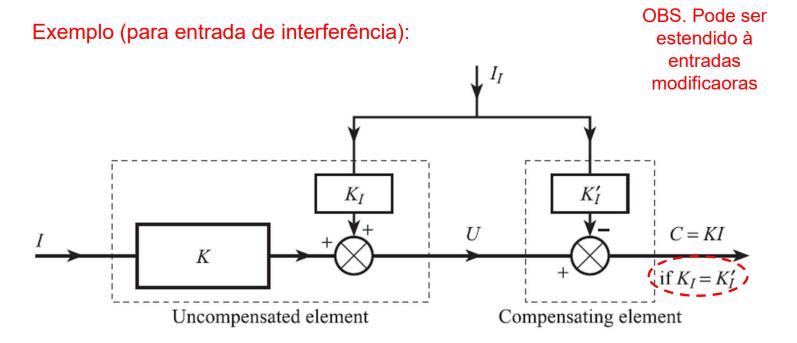
- c) Reduzindo efeitos ambientais por redução da(s) sensibilidade(s)
- ✓ Projetar (construir) elemento(s) tal que $K_M = 0$ e $K_I = 0$.

Exemplo:

 Strain gauge feito de uma liga com coeficiente de dilatação e sensibilidade da resistência em função da temperatura muito baixas.



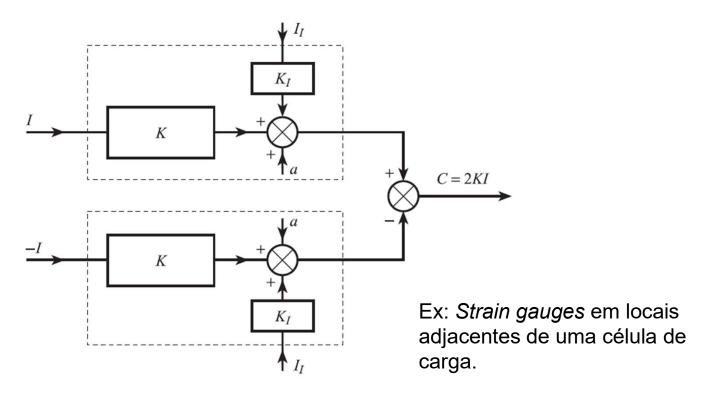
- d) Criando oposição às entradas ambientais
- ✓ Procurar o cancelamento do efeito





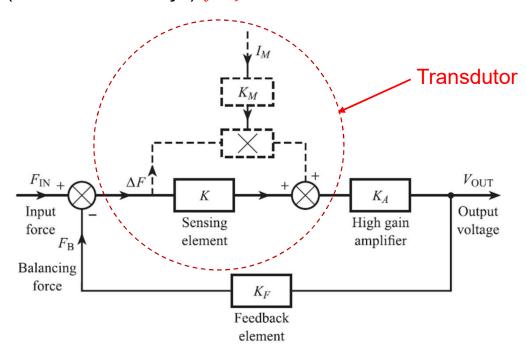
Técnicas de redução de erros

Uso da abordagem diferencial:

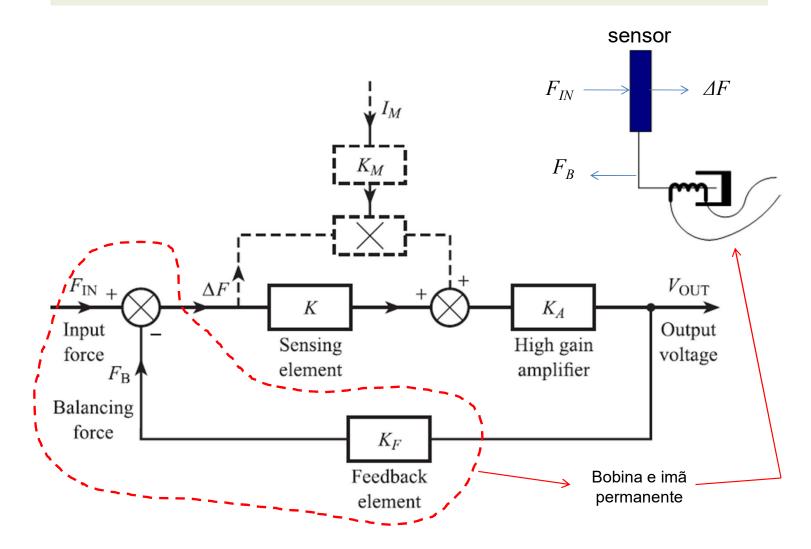




- e) <u>Uso de realimentação negativa com alto ganho</u>
- ✓ Muito utilizado para compensar não linearidades e entradas modificadoras Exemplo (transdutor de força): *força* → *tensão elétrica*









Técnicas de redução de erros

Se
$$I_M = 0$$
 (em regime permanente) $\rightarrow V_{\text{OUT}} = \frac{KK_A}{1 + KK_AK_F} F_{\text{IN}}$

Se
$$K_A$$
 for alto, o suficiente tal que $KK_AK_F >> 1 \rightarrow V_{\text{OUT}} \approx \frac{1}{K_F}F_{\text{IN}}$

Se
$$I_M \neq 0$$
 (em regime permanente) $\rightarrow V_{\text{OUT}} = \frac{(K + K_M I_M) K_A}{1 + (K + K_M I_M) K_A K_F} F_{\text{IN}}$

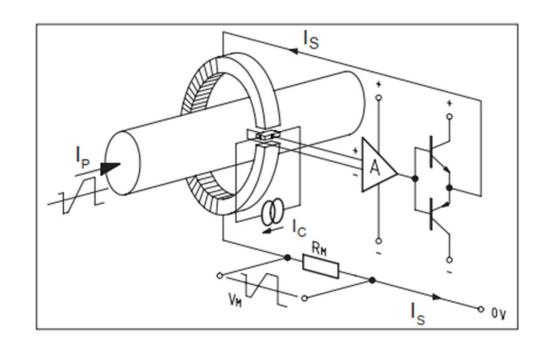
Se
$$K_A$$
 for alto, o suficiente, tal que $(K+K_MI_M)K_AK_F >> 1 \rightarrow V_{\text{OUT}} \approx \frac{1}{K_F}F_{\text{IN}}$

 $ightharpoonup V_{out}$ será pouco influenciado por K, K_A e K_M . Deve-se garantir que K_F independa (ou seja pouco sensível a) de efeitos ambientais e seja linear.





Transdutor de corrente de malha fechada:



Fim.