Diagrama de Blocos

Prof. Nilo Rodrigues

Sistemas de Controle e Automação

Introdução

- Um sistema de controle tem vários componentes. Para mostrar as funções que são executadas por cada um desses componentes e o fluxo de sinais entre eles se utiliza o diagrama de blocos.
- O bloco é um símbolo da operação matemática que é aplicada ao sinal de entrada, produzindo o sinal de saída. O bloco que representa as funções de transferência operam como multiplicadores do sinal de entrada.

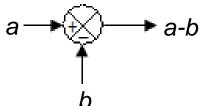


 A operação funcional do sistema pode ser visualizada mais facilmente pelo exame do diagrama de blocos do que pelo exame do próprio sistema físico.

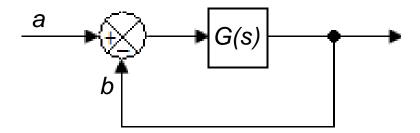


Operadores

- A construção do diagrama de blocos utiliza alguns operadores de sinais:
 - Somador: O sinal de saída é relacionado à soma ou subtração dos sinais de entrada.



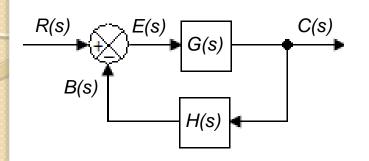
 Ponto de ramificação: Ponto onde o sinal que vem de um bloco avança simultaneamente em direção a outros blocos ou somadores.



 Todo sistema pode ser representado por diagramas formados por blocos, somadores e pontos de ramificação.



Sistemas de Malha Fechada



R(s): Sinal de entrada (referência);

B(s): Sinal de realimentação;

E(s): Sinal de erro atuante;

C(s): Sinal de saída;

G(s): FT do sistema (planta ou processo);

H(s): FT do elemento sensor do sinal de saída.

 FT de Malha Aberta: Relação entre o sinal de realimentação e o sinal de erro atuante.

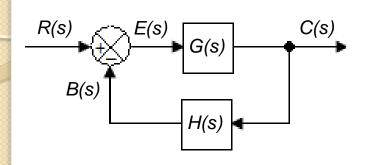
$$\frac{B(s)}{E(s)} = G(s)H(s)$$

 FT do Ramo Direto: Relação entre o sinal de saída e o sinal de erro atuante.

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



Sistemas de Malha Fechada



R(s): Sinal de entrada (referência);

B(s): Sinal de realimentação;

E(s): Sinal de erro atuante;

C(s): Sinal de saída;

G(s): FT do sistema (planta ou processo);

H(s): FT do elemento sensor do sinal de saída.

 FT de Malha Fechada: Relação entre o sinal de saída e o sinal de entrada.

$$\frac{C(s)}{R(s)} = \frac{G(s)}{1 + G(s)H(s)} \frac{\text{FTRD}}{\text{FTMA}}$$

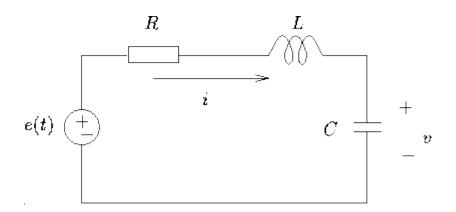
 O sinal "+" refere-se ao sistema com realimentação negativa.

 A construção da FT de Malha Fechada pode ser obtida a partir da FT do Ramo Direto e da FT de Malha Aberta.



Construção de Diagrama de Blocos

- A construção do diagrama de blocos é realizada a partir das equações diferenciais que descrevem o comportamento do modelo.
- Exemplo:



 1º Passo: Escrever as equações diferenciais que modelam o sistema, reservando derivadas de 1ª ordem.

$$Ri(t)+L\dot{i}(t)+e_o(t)=e_i(t)$$
 $i(t)=C\dot{e}_o(t)$



Construção de Diagrama de Blocos

- 2º Passo: Identificar os estados do sistema.
 - Os estados estão associados às integrais necessárias para se obter um sinal qualquer.

$$\dot{e}_o(t) \implies \int \implies i(t) \qquad \dot{e}_o(t) \implies \int \implies e_o(t)$$

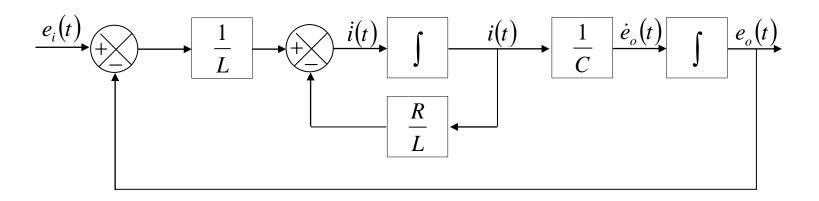
 3º Passo: Escrever as equações diferenciais em função dos estados.

$$\begin{cases} \dot{e}_o(t) = \frac{1}{C}i(t) \\ \dot{i}(t) = \frac{1}{L}e_i(t) - \frac{1}{L}e_o(t) - \frac{R}{L}i(t) \end{cases}$$

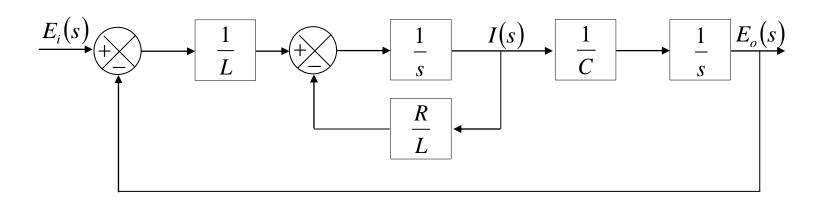


Construção de Diagrama de Blocos

4º Passo: Escrever as equações na forma de blocos.



5º Passo: Aplicar a Transformada de Laplace.

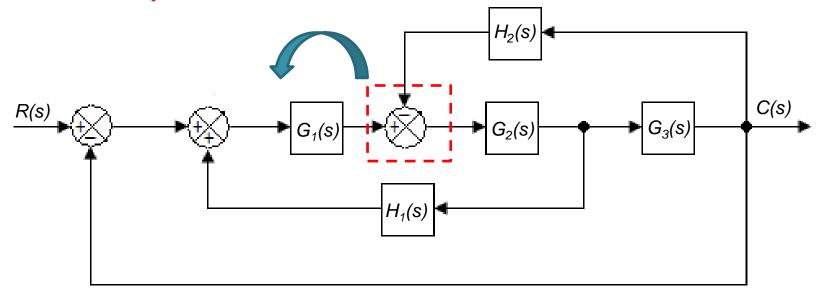




- Blocos em série podem ser substituídos por um único bloco com função de transferência dada pelo produto das funções de transferência individuais.
- Blocos em paralelo podem ser substituídos por um único bloco com função de transferência dada pela soma das funções de transferência individuais.
- Blocos com realimentação podem ser substituídos por um único bloco com função de transferência dada pela relação de sistemas de malha fechada.
- Desafio: Organizar o diagrama de blocos na forma de malhas com realimentação sem derivação interna de sinais.

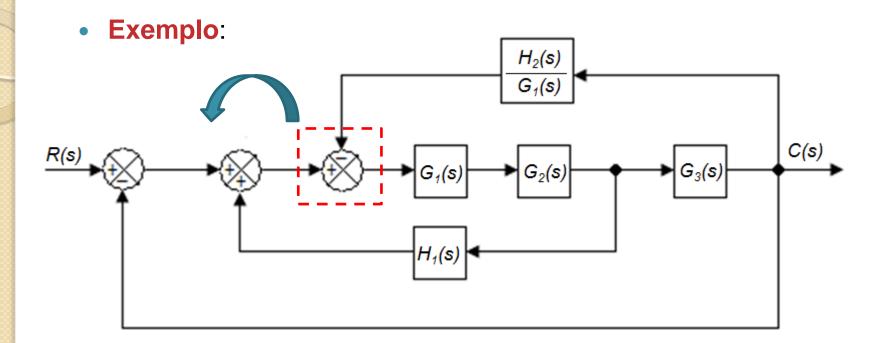


Exemplo:



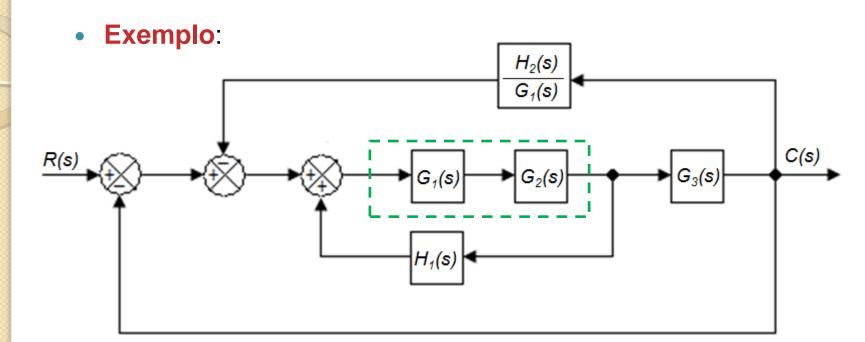
- 1º Passo: Identificar e eliminar as ramificações internas de sinais.
 - ✓ Neste caso, o bloco somador no meio da malha de $G_1(s)$ e $G_2(s)$ precisa ser deslocado para antes do bloco $G_1(s)$.





- 1º Passo: Identificar e eliminar as ramificações internas de sinais.
 - ✓ O somador de entrada do bloco G₁(s) ainda impede a formação das malhas fechadas no sistema. Neste caso, é necessário deslocar o bloco somador para a direita.

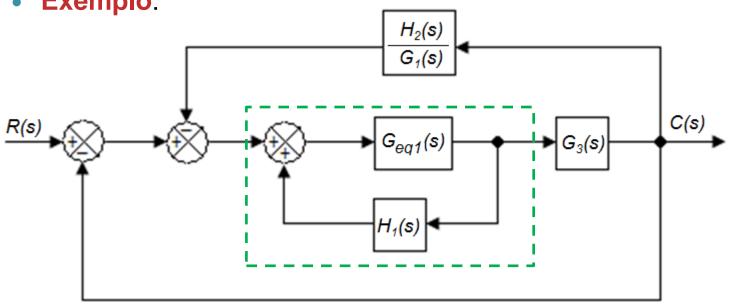




$$G_{eq1} = G_1 G_2$$



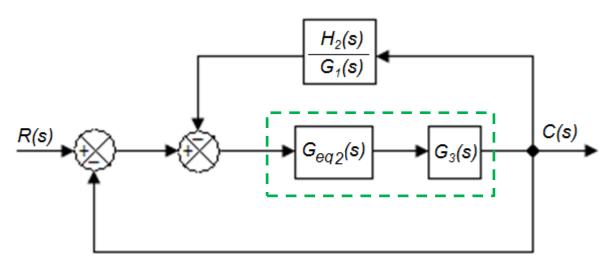
Exemplo:



$$G_{eq2} = \frac{G_{eq1}}{1 - G_{eq1}H_1}$$



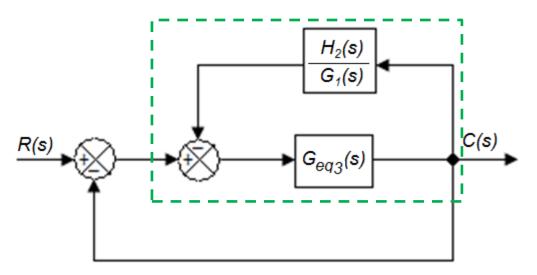
Exemplo:



$$G_{eq3} = G_{eq2}G_3$$



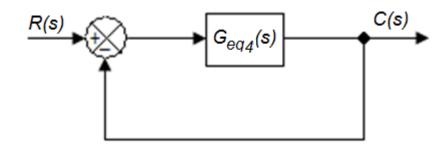
Exemplo:



$$G_{eq4} = \frac{G_{eq3}}{1 + G_{eq3} \frac{H_2}{G_1}}$$



Exemplo:



$$G_{eq} = \frac{G_{eq4}}{1 + G_{eq4}}$$



$$G_{eq} = \frac{G_1 G_2 G_3}{1 - G_1 G_2 H_1 + G_2 G_3 H_2 + G_1 G_2 G_3}$$

Exemplo:

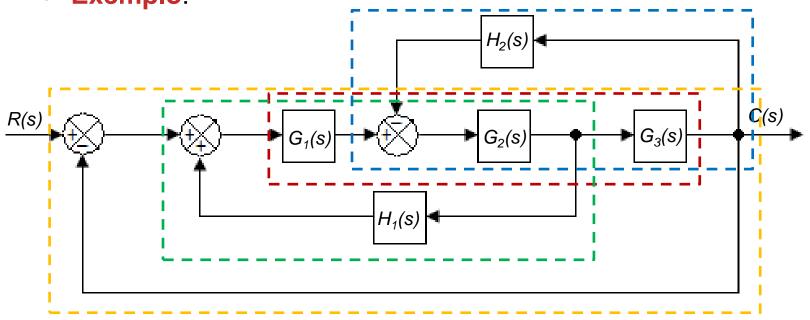
 Importante: O produto das funções de transferência no ramo direto e ao redor da malha permanece inalterado!

Consequência:

- ✓ O numerador da função de transferência completa será o produto das funções de transferência do ramo direto;
- ✓ O denominador da função de transferência completa será $1-\sum$ (produto das FT em torno de cada malha);



Exemplo:



$$G_{eq} = \frac{G_{1}G_{2}G_{3}}{1 - G_{1}G_{2}H_{1} + G_{2}G_{3}H_{2} + G_{1}G_{2}G_{3}}$$



Na próxima aula...

Resposta Temporal de Sistemas de Primeira Ordem

Prof. Nilo Rodrigues