

Iniciado em	sábado, 17 abr 2021, 17:38
Estado	Finalizada
Concluída em	sábado, 17 abr 2021, 17:54
Tempo empregado	15 minutos 48 segundos
Notas	3,0/3,0
Avaliar	10,0 de um máximo de 10,0(100%)

Considere o sistema abaixo onde $u(t)$ é um degrau unitário. Obtenha a solução das equações de estado. Considere 3 algarismos significativos após a vírgula.

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -6 & -5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

Os polos do sistema são (do maior para o menor): $s_1 = -2$ ✓ e $s_2 = -3$ ✓.

A solução das equações de estado é dada por $x(t) = e^{At}x(0) + \int_0^t e^{A(t-\tau)}Bu(\tau)d\tau$, onde, $e^{At} = \phi(t) = \mathcal{L}^{-1}\{(sI - A)^{-1}\}$.

Assim, a matriz $\phi(s) = (sI - A)^{-1}$ tem a forma $\phi(s) = \frac{1}{den(s)} \begin{bmatrix} \phi_{11}(s) & \phi_{12}(s) \\ \phi_{21}(s) & \phi_{22}(s) \end{bmatrix}$. Os coeficientes do polinômio $den(s)$ e dos elementos $\phi_{ij}(s)$ da matriz são:

$$den(s) = 1 \checkmark s^2 + 5 \checkmark s + 6 \checkmark ;$$

$$\phi_{11}(s) = 0 \checkmark s^2 + 1 \checkmark s + 5 \checkmark ;$$

$$\phi_{12}(s) = 0 \checkmark s^2 + 0 \checkmark s + 1 \checkmark ;$$

$$\phi_{21}(s) = 0 \checkmark s^2 + 0 \checkmark s + -6 \checkmark ;$$

$$\phi_{22}(s) = 0 \checkmark s^2 + 1 \checkmark s + 0 \checkmark .$$

A matriz $\phi(t) = e^{At}$ tem a forma $\phi(t) = \begin{bmatrix} \phi_{11}(t) & \phi_{12}(t) \\ \phi_{21}(t) & \phi_{22}(t) \end{bmatrix}$. Os elementos $\phi_{ij}(t)$ da matriz são:

$$\phi_{11}(t) = 3 \checkmark e^{(-2 \checkmark t)} - 2 \checkmark e^{(-3 \checkmark t)} ;$$

$$\phi_{12}(t) = 1 \checkmark e^{(-2 \checkmark t)} - 1 \checkmark e^{(-3 \checkmark t)} ;$$

$$\phi_{21}(t) = 6 \checkmark e^{(-3 \checkmark t)} - 6 \checkmark e^{(-2 \checkmark t)} ;$$

$$\phi_{22}(t) = 3 \checkmark e^{(-3 \checkmark t)} - 2 \checkmark e^{(-2 \checkmark t)} .$$

A solução das equações de estados é dada por:

$$\begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} = e^{At} \begin{bmatrix} x_1(0) \\ x_2(0) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} f_1(t) \\ f_2(t) \end{bmatrix} ,$$

onde,

$$f_1(t) = 0,167 \checkmark + 0,333 \checkmark e^{(-3 \checkmark t)} - 0,5 \checkmark e^{(-2 \checkmark t)} ;$$

$$f_2(t) = 1 \checkmark e^{(-2 \checkmark t)} - 1 \checkmark e^{(-3 \checkmark t)} .$$

Consequentemente, considerando $x(0) = 0$, no instante $t = 1$ s a saída $y(t)$ do sistema vale:

$$y(1) = 0,116 \checkmark .$$

Para $t \rightarrow \infty$, a saída $y(t)$ do sistema vale:

$y(\infty) =$  .

Considere o sistema abaixo onde $u(t)$ é um degrau unitário. Obtenha a solução das equações de estado. Considere 3 algarismos significativos após a vírgula.

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -4 & -4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

Os polos do sistema são: $s_1 = -2$ ✓ e $s_2 = -2$ ✓.

A solução das equações de estado é dada por $x(t) = e^{At}x(0) + \int_0^t e^{A(t-\tau)}Bu(\tau)d\tau$, onde, $e^{At} = \phi(t) = \mathcal{L}^{-1}\{(sI - A)^{-1}\}$.

Assim, a matriz $\phi(s) = (sI - A)^{-1}$ tem a forma $\phi(s) = \frac{1}{den(s)} \begin{bmatrix} \phi_{11}(s) & \phi_{12}(s) \\ \phi_{21}(s) & \phi_{22}(s) \end{bmatrix}$. Os coeficientes do polinômio $den(s)$ e dos elementos $\phi_{ij}(s)$ da matriz são:

$$den(s) = 1 \text{ ✓ } s^2 + 4 \text{ ✓ } s + 4 \text{ ✓ } ;$$

$$\phi_{11}(s) = 0 \text{ ✓ } s^2 + 1 \text{ ✓ } s + 4 \text{ ✓ } ;$$

$$\phi_{12}(s) = 0 \text{ ✓ } s^2 + 0 \text{ ✓ } s + 1 \text{ ✓ } ;$$

$$\phi_{21}(s) = 0 \text{ ✓ } s^2 + 0 \text{ ✓ } s + -4 \text{ ✓ } ;$$

$$\phi_{22}(s) = 0 \text{ ✓ } s^2 + 1 \text{ ✓ } s + 0 \text{ ✓ } .$$

A matriz $\phi(t) = e^{At}$ tem a forma $\phi(t) = \begin{bmatrix} \phi_{11}(t) & \phi_{12}(t) \\ \phi_{21}(t) & \phi_{22}(t) \end{bmatrix}$. Os elementos $\phi_{ij}(t)$ da matriz são:

$$\phi_{11}(t) = 1 \text{ ✓ } e^{(-2 \text{ ✓ } t)} + 2 \text{ ✓ } te^{(-2 \text{ ✓ } t)} ;$$

$$\phi_{12}(t) = 1 \text{ ✓ } te^{(-2 \text{ ✓ } t)} ;$$

$$\phi_{21}(t) = -4 \text{ ✓ } te^{(-2 \text{ ✓ } t)} ;$$

$$\phi_{22}(t) = 1 \text{ ✓ } e^{(-2 \text{ ✓ } t)} + -2 \text{ ✓ } te^{(-2 \text{ ✓ } t)} .$$

A solução das equações de estados é dada por:

$$\begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} = e^{At} \begin{bmatrix} x_1(0) \\ x_2(0) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} f_1(t) \\ f_2(t) \end{bmatrix} ,$$

onde,


$$f_1(t) = 0,25 \text{ ✓ } + -0,5 \text{ ✓ } te^{(-2 \text{ ✓ } t)} + -0,25 \text{ ✓ } e^{(-2 \text{ ✓ } t)} ;$$

$$f_2(t) = 1 \text{ ✓ } te^{(-2 \text{ ✓ } t)} .$$

Consequentemente, considerando $x(0) = 0$, no instante $t = 1$ s a saída $y(t)$ do sistema vale:

$$y(1) = 0,148 \text{ ✓ } .$$

Para $t \rightarrow \infty$, a saída $y(t)$ do sistema vale:

$y(\infty) =$  .

Considere o sistema abaixo onde $u(t)$ é um degrau unitário. Obtenha a solução das equações de estado. Considere 3 algarismos significativos após a vírgula.

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -13 & -4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

$$y = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

Os polos do sistema são: $s_{1,2} = -2 \pm j 3$.

A solução das equações de estado é dada por $x(t) = e^{At}x(0) + \int_0^t e^{A(t-\tau)}Bu(\tau)d\tau$, onde, $e^{At} = \phi(t) = \mathcal{L}^{-1}\{(sI - A)^{-1}\}$.

Assim, a matriz $\phi(s) = (sI - A)^{-1}$ tem a forma $\phi(s) = \frac{1}{den(s)} \begin{bmatrix} \phi_{11}(s) & \phi_{12}(s) \\ \phi_{21}(s) & \phi_{22}(s) \end{bmatrix}$. Os coeficientes do polinômio $den(s)$ e dos elementos $\phi_{ij}(s)$ da matriz são:

$$den(s) = 1 s^2 + 4 s + 13;$$

$$\phi_{11}(s) = 0 s^2 + 1 s + 4;$$

$$\phi_{12}(s) = 0 s^2 + 0 s + 1;$$

$$\phi_{21}(s) = 0 s^2 + 0 s + -13;$$

$$\phi_{22}(s) = 0 s^2 + 1 s + 0.$$

A matriz $\phi(t) = e^{At}$ tem a forma $\phi(t) = \begin{bmatrix} \phi_{11}(t) & \phi_{12}(t) \\ \phi_{21}(t) & \phi_{22}(t) \end{bmatrix}$. Os elementos $\phi_{ij}(t)$ da matriz são:

$$\phi_{11}(t) = e^{(-2)t} (1 \cos(3t) + 0,667 \sin(3t));$$

$$\phi_{12}(t) = 0,333 e^{(-2)t} \sin(3t);$$

$$\phi_{21}(t) = -4,333 e^{(-2)t} \sin(3t);$$

$$\phi_{22}(t) = e^{(-2)t} (1 \cos(3t) + -0,667 \sin(3t)).$$

A solução das equações de estados é dada por:

$$\begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} = e^{At} \begin{bmatrix} x_1(0) \\ x_2(0) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} f_1(t) \\ f_2(t) \end{bmatrix},$$

onde,

$$f_1(t) = 0,077 e^{(-2)t} (0,077 \cos(3t) + 0,051 \sin(3t));$$

$$f_2(t) = 0,333 e^{(-2)t} \sin(3t).$$

Consequentemente, considerando $x(0) = 0$, no instante $t = 1 \text{ s}$ a saída $y(t)$ do sistema vale:

$$y(1) = \boxed{0,086} \checkmark .$$

Para $t \rightarrow \infty$, a saída $y(t)$ do sistema vale:

$$y(\infty) = \boxed{0,077} \checkmark .$$

[◀ Script Python](#)

Seguir para...

[Aula 11 - Alocação de Polos ▶](#)