### Sistemas Realimentados

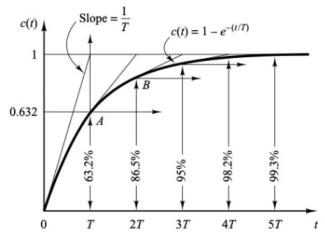
## EP - Exemplo de exercício proposto e sua solução

## Nome de quem fez o exercício: Nome1 e Nome 2

1) Sugira um modelo de ordem 1 tal que seu tempo de estabelecimento seja de 8s e a saída seja igual à entrada em regime. Explique como obteve os parâmetros do modelo e simule sua resposta confirmando as características desejadas.

Solução:

De acordo com as notas de aula, a resposta de um sistema de primeira ordem dado por  $G(s) = \frac{1}{Ts+1}$  e a



mostrada na figura abaixo.

A constante de tempo T é o tempo necessário para a saída atingir 63.2% do valor de regime. O tempo de estabelecimento, considerando uma saída em 98.2% do valor do regime é igual a 4T. Portanto, para um tempo de estabelecimento de 8 segundos tem-se T=2.

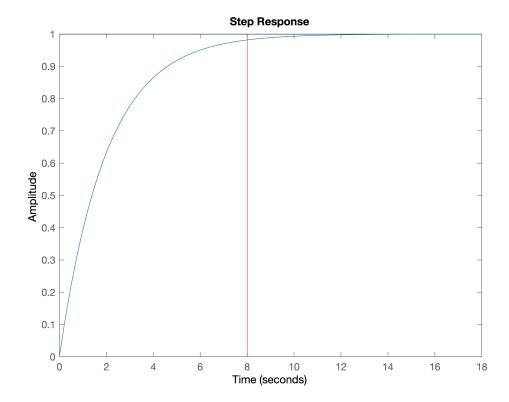
O valor em regime para entrada degrau é obtido usando o teorema do valor final, ou seja, lim y(t) quando  $t \to \infty$  é dado por lim quando  $s \to 0$  de  $Y(s) = sG(s)U(s) = sG(s)\frac{1}{s} = s\frac{1}{s(s+1)} = 1$ .

Caso o numerador de G(s) seja K, o valor de regime seráK.

Portanto,  $G(s) = \frac{1}{2s+1}$  fornece a resposta desejada.

Agora a confirmação via simulação:

```
g=tf(1,[2 1]);
figure;
step(g);
```



2) Sugira um modelo de ordem 2 tal que sua sobreelevação seja de 10% e o tempo de estabelecimento seja 100s.

Explique como obteve os parâmetros do modelo e simule sua resposta confirmando as características desejadas.

#### Solução:

A relação entre sobre-elevação e amortecimento é dada por  $UP=100e^{-\zeta\pi/\sqrt{1-\zeta^2}}$ .

Calculando  $\zeta$  a partir de UP:

```
UP=10;
a=log(UP/100);
zeta=sqrt(a^2/(pi^2+a^2))
zeta = 0.5912
```

O tempo de estabelecimento ts pode ser aproximado por  $ts = \frac{4}{\zeta \omega_n}$ .

# Portanto, pode-se obter $\omega_n = \frac{4}{\zeta ts}$ , e tem-se

```
ts=100;
wn=4/(zeta*ts)
wn = 0.0677
```

O modelo que dá a resposta desejada é  $G(s) = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2}$ 

#### A resposta ao degrau deste modelo é:

```
figure;
step(g1);
xline(100,'r');
yline(1.10,'r');
yline(1.02,'g');
yline(0.98,'g');
```

