

3º Exercício de Simulação - 15/09/2020

Data de entrega: 22/09/2019

1. Considere o sistema mostrado na figura 1. Assuma que o controlador a tempo discreto é do tipo integral, isto é,

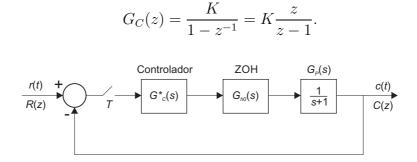


Figura 1:

- (a) Esboce o lugar das raízes para período de amostragem T=0.5 s, T=1.0 s e T=2.0 s. Use o comando rlocus do Matlab;
- (b) Determine o valor crítico de K para cada valor de T;
- (c) Usando K=2, determine para cada valor de T a posição dos pólos dominantes de malha fechada no plano z;
- (d) Usando K=2, obtenha no Simulink a resposta ao degrau unitário do sistema em malha fechada para cada valor de T. Determine o sobressinal e o tempo de acomodação;
- (e) Usando K = 2, obtenha no Simulink a resposta à rampa unitária do sistema em malha fechada para cada valor de T. Determine o valor do erro estacionário.
- 2. Considere o sistema de controle a tempo discreto mostrado na figura 2, cujo período de amostragem é T=0.2 s.

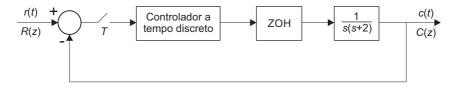


Figura 2:

(a) Usando a técnica do lugar geométrico das raízes (use o comando **rlocus** do Matlab), projete no plano z um controlador de modo que os polos dominantes de malha fechada tenham um fator de amortecimento $\xi=0.5$ e tempo de acomodação $t_s=2$ s;

- (b) No Simulink, obtenha a resposta ao degrau unitário do sistema em malha fechada. Verifique se os requisitos de projeto foram satisfeitos;
- (c) No Simulink, obtenha a resposta à rampa unitária do sistema em malha fechada. Determine o valor do erro estacionário;
- (d) Refaça o projeto de modo que o valor do erro estacionário seja reduzido a um terço do valor anterior e fazendo o LGR passar próximo dos polos dominantes usados no item (a). No Simulink, obtenha a resposta à rampa unitária do sistema em malha fechada. Verifique se o requisito de erro estacionário foi atingido. No Simulink, obtenha a resposta ao degrau unitário do sistema em malha fechada. A resposta transitória foi semelhante à do item (a)? Explique a diferença.