Universidade Federal do Ceará Centro de Tecnologia, Departamento de Engenharia Elétrica

Disciplina: Lab. de Controle de Sistemas Dinâmicos

Profs.: Fabrício G. Nogueira / Bismark C. Torrico / Laurinda L. N. dos Reis

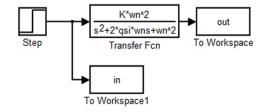
Objetivos

- 1. Compreender e analisar as respostas transitórias de sistemas de 1ª e 2ª ordem a entradas do tipo degrau.
- 2. Desenvolver habilidades de modelagem e simulação utilizando MATLAB e Simulink para sistemas dinâmicos de controle.
- 3. Encontrar a função de transferência equivalente do sistema modelado no Simulink.
- 4. Enviar para josesergio@alu.ufc.br_até 26/12/2024 às 07:59.

LABORATORIO # 5 Resposta Transitória de Sistemas de 1ª e 2ª ordem.

- 1) Considerando um sistema de 1ª ordem:
 - a) Simule a resposta para uma entrada do tipo degrau e armazene os sinais de entrada e saída (IN/OUT) em vetores na área de trabalho do Matlab;
- Step 2
 0.5s+1
 Transfer Fcn
 To Workspace

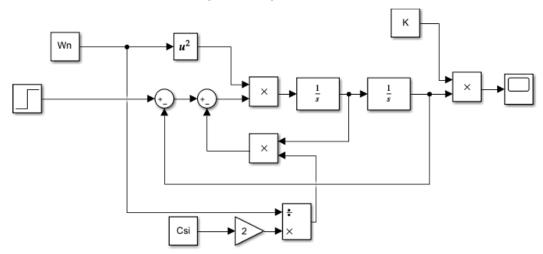
 in
 To Workspace1
- **b)** Implemente um programa que leia os sinais de IN/OUT armazenados nos vetores e calcule automaticamente o valor do ganho K e da constante de tempo T do sistema simulado.
- c) Monte uma função de transferência $G(s) = \frac{K}{Ts+1}$ a partir dos valores estimados de K e T e compare a resposta ao degrau do sistema original.
- 2) Considerando um sistema de 2ª ordem:
 - a) Simule a resposta para uma entrada do tipo degrau e armazene os sinais de entrada e saída em vetores;
 - **b)** Implemente um programa que leia os sinais de IN/OUT armazenados nos vetores e retorne na saída os valores de: máximo sobressinal, tempo de pico, tempo de assentamento, fator de amortecimento e frequência natural.



- c) Compare a resposta do programa com a resposta do comando "stepinfo()";
- d) Monte uma função de transferência de segunda ordem e compare a resposta ao degrau do sistema original.

| Tabela de Fórmulas | |
|----------------------------|---|
| Sobresinal percentual | $\%UP = \frac{y_{max} - y_{final}}{y_{final}} \times 100$ |
| Fator de amortecimento | $\xi = \frac{-ln(\frac{\%UP}{100})}{\sqrt{\pi^2 + ln^2(\frac{\%UP}{100})}}$ |
| Frequência natural | $\omega_n = \frac{\pi}{T_p \sqrt{1-\xi^2}}$ |
| Tempo de assentamento (2%) | $T_{S} = \frac{4}{\xi \omega_{n}}$ |
| Valor de pico | $M_p = 1 + e^{-\frac{\xi \pi}{\sqrt{1-\xi^2}}}$ |

3) Monte a simulação via **SIMULINK** do diagrama a seguir:



Os blocos utilizados foram: "Gain", "Product", "Divide", "Transfer Fcn", "Step", "Scope" e "Constant".

- a) Encontre a função de transferência equivalente desse sistema.
- **b)** Varie os valores de Wn entre $0.01 \rightarrow 100$ e explique o que ocorre com a resposta.
- c) Varie os valores de Csi entre $0 \rightarrow 1$ e explique o que ocorre com a resposta.
- **d)** Explique o porquê da alteração do ganho *K* não influenciar o Sobressinal máximo %*UP*.