PAINEL > MINHAS TURMAS > 2021_2 - TECNICAS DE MODELAGEM DE SIST. DINAMICOS - TSX

> MÓDULO 1: 18 DE OUTUBRO A 27 DE NOVEMBRO > TESTE CONCEITUAL #1

Iniciado em	terça, 23 Nov 2021, 20:27
Estado	Finalizada
Concluída em	terça, 23 Nov 2021, 20:53
Tempo	26 minutos 3 segundos
empregado	
Avaliar	4,6 de um máximo de 5,0(92 %)
Questão 1	
Completo	

Quais são as principais etapas envolvidas na identificação de um sistema dinâmico?

O primeiro e mais importante passo para a identificação de sistemas é a coleta de dados, uma vez que os métodos utilizados são, majoritariamente, não determinísticos, feitos por meio de dados coletados em testes dinâmicos. A segunda etapa consiste na escolha da representação matemática, isso é, a forma como se é desejado representar o sistema, por exemplo sistemas de primeira ordem, segunda ordem, com ou sem atraso de tempo, etc. A terceira etapa é a determinação da estrutura do modelo. A etapa seguinte consiste na estimação dos parâmetros do modelo, isso é, as grandezas que envolvem o sistema e não são variáveis(no sentido de sinais de entrada/saída), por exemplo a capacitância, indutância e resistência em um modelo elétrico. A última etapa é a validação do modelo, que se dá utilizando dados diferentes dos utilizados para gerar o modelo, permitindo assim com que se avalie a qualidade da aproximação para dados "novos" e, portanto, a sua generalização.

Comentário:

Atingiu 2,0 de 2,0

Questão **2**Completo

Atingiu 1,0 de 1,0

Considere o sistema dinâmico descrito pela equação diferencial:

 $\dot{y}(t) + 5dot{y}(t) + y(t)u(t) + 3\dot{u}(t) = 0$

Avalie esse sistema quanto às propriedades de linearidade e invariância temporal. Justifique sua resposta.

$$\ddot{y}(t) + 5\dot{y}(t) + y(t)u(t) + 3\dot{u}(t) = 0$$

A presença do termo y(t)u(t) indica uma não linearidade, o que pode ser demonstrado por:

$$f(u,y) = uy$$

$$\implies f(u_1,y_1) + f(u_2,y_2) = u_1y_1 + u_2y_2$$

$$\implies f(u_1 + u_2, y_1 + y_2) = (u_1 + u_2)(y_1 + y_2)$$

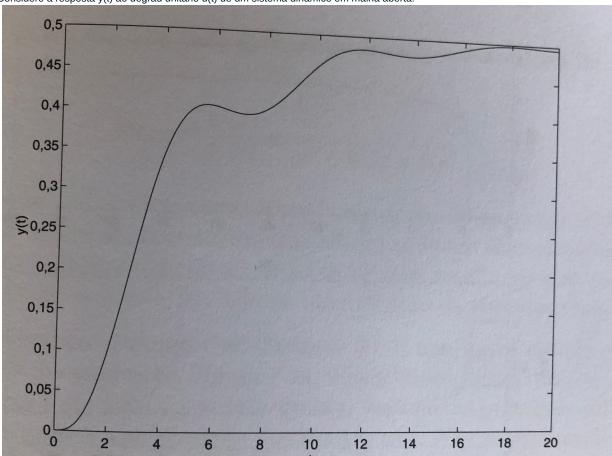
$$\therefore f(u_1,y_1) + f(u_2,y_2) \neq f(u_1 + u_2, y_1 + y_2)$$

Isso também poderia ser visto ao tomar a representação em espaço de estados do sistema, o que forneceria a multiplicação de dois estados, o que garante não linearidade.

O sistema é invariante no tempo, visto que não há nenhum parâmetro dependente do tempo. Só há dependência do tempo para os sinais de entrada e saída.

Comentário:





Deseja-se obter um modelo na forma de função de transferência para esse sistema. Pergunta-se:

Quantos polos são necessários para representar esse sistema? Por quê?

Suponha que se deseja obter um modelo que represente a dinâmica dominante deste sistema e se escolha um modelo de primeira ordem. Por inspeção visual, quais seriam os valores de ganho K e constante de tempo τ ?

Tomando-se a mesma lógica empregada para polinômios, pode-se dizer que o número de pontos críticos fornece uma estimativa do número de polos de um sistema. Visualmente, tem-se 6 pontos críticos, portanto, pode-se supor que esse sistema seja modelável por meio de 6 ou 7 polos, uma vez que não se tem certeza absoluta quanto a existência de mais pontos críticos próximos ao estado estacionário.

Como a entrada é um degrau unitário, para se estimar o ganho, basta avaliar a variação da saída:

$$K = \frac{\Delta y}{\Delta u} pprox \frac{0.48-0}{1-0} = 0.48$$

Então, de forma visual, o ganho K é algo próximo de 0.48.

Para se obter a constante de tempo, basta avaliar o instante de tempo no qual o sinal de saída tem 63% do seu valor em estado estacionário:

$$\tau = \arg_t(y(t) = 0.63 \cdot 0.48) \approx \arg_t(y(t) = 0.3)$$

A constante de tempo é, aproximadamente, 4 segundos.

Comentário:

Observe que, além do comportamento oscilatório (ou subamortecido), típico de sistema com par de pólos complexos conjugados, há uma componente relacionada a um pólo real.

◆ Tarefa #2

Seguir para...

Fórum: Dúvidas sobre Módulo 2 ▶