Universidade Federal do Rio de Janeiro

Trabalho Final de Sistemas Lineares I

Alunos Igor Abreu da Silva

DRE 112053874

Curso Engenharia Eletrônica

Turma 2016/1

Professor Natanael Nunes de Moura Junior

Rio de Janeiro, 15 de Julho de 2016

Conteúdo

1	Que	estão 1																			1
	1.1	Determ	ninar a funç	ã) (do	\mathbf{S}	ci	rc	ui	to)									1
		1.1.1	Circuito 1																		1
		1.1.2	Circuito 2																		3
		1.1.3	Circuito 3																		5
		1.1.4	Circuito 4																		8
		1.1.5	Circuito 5																		9
	1.2	Item g																			11
		1.2.1	Circuito 1																		11
		1.2.2	Circuito 2																		11
		1.2.3	Circuito 3																		11
		1.2.4	Circuito 4																		11
		1.2.5	Circuito 5																		11
	1.3	Item h																			11
		1.3.1	Circuito 1																		11
		1.3.2	Circuito 2																		11
		1.3.3	Circuito 3																		11
		1.3.4	Circuito 4																		11
		1.3.5	Circuito 5																		11
	1.4	Item i																			11
		1.4.1	Circuito 1																		11
		1.4.2	Circuito 2																		11
		1.4.3	Circuito 3																		11
		1.4.4	Circuito 4																		11
		1.4.5	Circuito 5																		11
	1.5	Item j																			11
		1.5.1	Circuito 1																		11
		1.5.2	Circuito 2																		11
		1.5.3	Circuito 3																		11
		1.5.4	Circuito 4																		11
		1.5.5	Circuito 5																		11
	1.6	Item k																			11
		1.6.1	Circuito 1																		11
		1.6.2	Circuito 2																		11
		1.6.3	Circuito 3																		11
		1.6.4	Circuito 4																		11
		1.6.5	Circuito 5																		11
	1.7	Item l																			11
		171	Circuito 1																		11

		1.7.2	Circuito 2	2.																		11
		1.7.3	Circuito 3	3.																		11
		1.7.4	Circuito 4	1.																		11
		1.7.5	Circuito 5	ō .																		11
	1.8	Item n	1																			11
		1.8.1	Circuito 1	1.																		11
		1.8.2	Circuito 2	2.																		11
		1.8.3	Circuito 3	3.																		11
		1.8.4	Circuito 4	1.																		11
		1.8.5	Circuito 5	5 .																		11
2	•	stão 2																				11
	2.1																					11
	2.2																					
	2.3																					
	2.4																					11
	2.5																					11
	2.6																					11
	2.7	0																				11
	2.8																					11
	2.9																					11
		v																				11
																						11
	2.12	Item 1				•			•				•	•		•			•		•	11
3	0110	stão 3																				11
J	3.1	Item a																				
	5.1		Variando																			
		3.1.2	Variando																			
	3.2				-																	
	5.4		Variando																			
		3.2.1	Variando																			11
	3.3	Item c			,																	11
	5.5	3.3.1	Variando																			11
		3.3.2	Variando																			11
	3.4	Item d			,																	11
	0.4	3.4.1	Variando																			11
		3.4.2	Variando																			11
	3.5	Item e			,																	11
	ა.ა	3.5.1	Variando																			11
		3.5.2	Variando Variando			٠	•	•	•	 •	•	• •	•	•	 ٠	•	•	•	•	•	•	11
		. 1 . 1 /.	v da i danini	C 111																		

3.6	Item f	11
	3.6.1 Variando em α	11
	$3.6.2$ Variando em β	11
3.7	Item g	11
	3.7.1 Variando em α	11
	3.7.2 Variando em β	11
3.8	Item h	11
	3.8.1 Variando em α	11
	3.8.2 Variando em β	11
3.9	Item i	11
	3.9.1 Variando em α	11
	3.9.2 Variando em β	11
3.10	Item j	11
	3.10.1 Variando em α	11
	3.10.2 Variando em β	11
3.11	Item k	11
	3.11.1 Variando em α	11
	3.11.2 Variando em β	11
Con	iclusão 1	11
Refe	erências 1	12
Lista	de Figuras	
Lista 1		1
1	Circuito 1	2
1 2	Circuito 1	1 2 3 3
1 2 3	Circuito 1	2 3 3
1 2 3 4	Circuito 1	2 3 3 5
1 2 3 4 5	Circuito 1	2 3 3 5 6
1 2 3 4 5 6	Circuito 1	2 3 3 5 6 6
1 2 3 4 5 6 7	Circuito 1	2 3 3 5 6 6 7
1 2 3 4 5 6 7 8	Circuito 1	3
1 2 3 4 5 6 7 8 9	Circuito 1	2 3 3 5 6 6 7 8

1 Questão 1

1.1 Determinar a função dos circuito

Nesta sessão será resolvida toda a parte necessária para encontra a função/utilidade de cada um dos circuitos. Analisaremos todos os pontos correspondentes aos itens (a), (b), (c), (d), (e) e (f) do trabalho final.

Serão assumidos aqui que os sistemas encontram-se o zerados no instante $t=0^-$.

1.1.1 Circuito 1

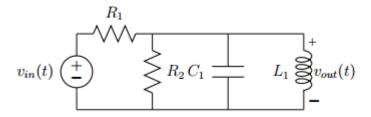


Figura 1: Circuito 1

Podemos modelar o circuito 1 em relação ao nó após R1. Teríamos a seguinte equação:

$$\frac{V_{in} - V_{out}}{R1} - \frac{V_{out}}{R2} - \frac{C\partial V_{out}}{\partial t} - \frac{1}{L} \int V_{out} \partial t = 0$$

Para encontrarmos a E.D.O do circuito, vamos derivar toda esta expressão e separar V_{out} e V_{in} , encontrando a seguinte relação:

$$\frac{\partial V_{in}}{\partial t} \left(\frac{1}{R_1} \right) = \frac{C \partial^2 V_{out}}{\partial t^2} + \frac{\partial V_{out}}{\partial t} \left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} \right) + \frac{V_{out}}{L}$$

Em posse da E.D.O, utilizaremos Laplace para encontrar a função de Transferência do Circuito.

$$X(S)\left(\frac{1}{R_1}\right) = Y(S)\left(S^2C + S\left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2}\right) + \frac{1}{L}\right) \Rightarrow$$

$$H(S) = \frac{Y(S)}{X(S)} = \frac{SR_2L}{S^2(R_1R_2LC) + S(R_1L + R_2L) + R_1R_2}$$

Afim de facilitar os cálculos, tomaremos os seguintes valores para cada elemento do circuito:

- $R_1 = 10\Omega;$
- $R_2 = 100\Omega;$
- C = 1F;
- L = 1H;

Apos aplicar os valores comercias em H(S), temos:

$$H(S) = \frac{100S}{1000S^2 + 110S + 110}$$

Utilizando essa função no MatLab para encontrar os polos (quando se zera o denominador), zeros (quando se zera o numerador) e o diagrama de Bode, obtemos o seguintes gráficos:

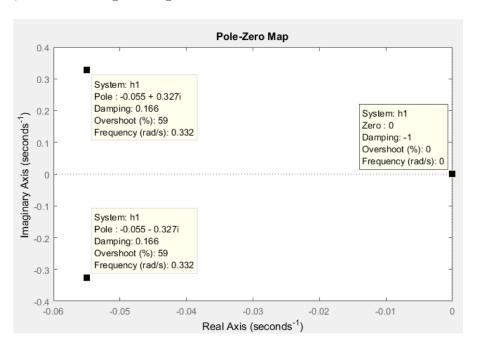


Figura 2: Circuito 1 - Polos e Zeros

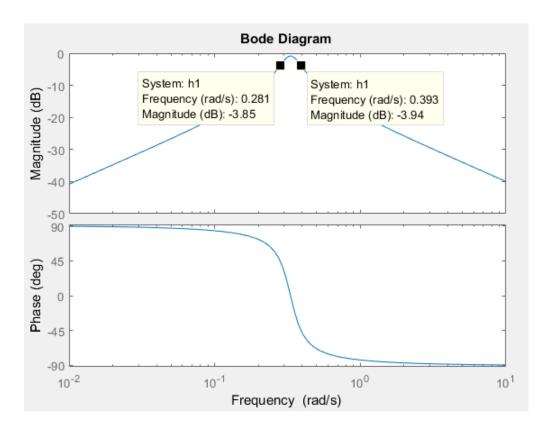


Figura 3: Circuito 1 - Diagrama de Bode

Analisando-se este circuito, pode-se afirmar que o mesmo é um filtro passa faixa operando na largura de banda de aproximadamente 0.11 rad/sec em um intervalo $[0.28, \, 0.39] \, \text{rad/sec}$.

1.1.2 Circuito 2

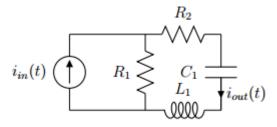


Figura 4: Circuito 2

Para modelarmos utilizaremos as seguintes equações:

$$I_1 = I_{in} - I_{out}$$

$$R_2 I_{out} + \frac{L\partial I_{out}}{\partial t} - R_1 I_1 + \frac{1}{C} \int I_{out} \partial t = 0$$

Substituindo I_1 para colocarmos a equação em função de I_{in} e I_{out} e derivando-a para removermos a Integral, temos a E.D.O:

$$\frac{\partial I_{in}}{\partial t}\left(R_{1}\right) = \frac{\partial^{2} I_{out}}{\partial t^{2}}\left(L\right) + \frac{\partial I_{out}}{\partial t}\left(R_{1} + R_{2}\right) + \frac{I_{out}}{C}$$

Transformando essa E.D.O em Laplace, obtemos:

$$X(S)(SR_1) = Y(S)\left(S^2 + S(R_1 + R_2) + \frac{1}{C}\right) \Rightarrow$$

$$H(S) = \frac{Y(S)}{X(S)} = \frac{S(R_1C)}{S^2(LC) + S(R_1C + R_2C) + 1}$$

Escolhendo os seguintes valores para cada elemento do circuito:

- $R_1 = 10\Omega;$
- $R_2 = 100\Omega;$
- C = 1F;
- L = 1H;

Encontramos a seguinte função de transferência:

$$H(S) = \frac{10S}{S^2 + 110S + 1}$$

A partir dessa função obtemos os seguintes polos, zeros e diagrama de Bode:

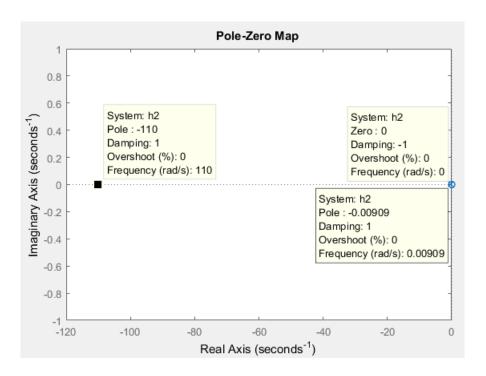


Figura 5: Circuito 2 - Polos e Zeros

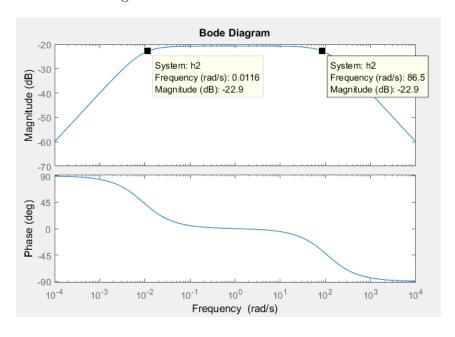


Figura 6: Circuito 2 - Diagrama de Bode

Assim como o circuito da figura 1, temos também um filtro passa faixa que opera nas faixas entre 0.01 rad/seg e 86.5 rad/seg

1.1.3 Circuito 3

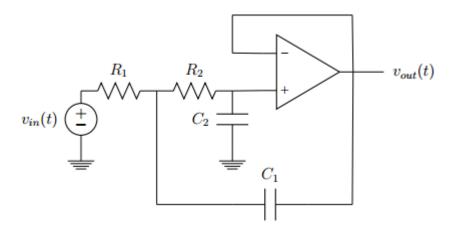


Figura 7: Circuito 3

Este circuito, também conhecido como topologia de Sallen-Key, sabendo que o AmpOp possui impedância infinita em sua entrada, que $V^- = V^+$, que $V^- = V_{out}$ e chamando V_a da tensão que passa por C_1 , obtemos:

$$V_a = V_{out} + R_2 C_2 \frac{\partial V_{out}}{\partial t}$$

Utilizando a lei dos nós entre R_1 e R_2 e já substituindo V_a por V_{out} temos:

$$\frac{V_{in}}{R_1} = R_2 C_1 C_2 \frac{\partial^2 V_{out}}{\partial t^2} + \left(C_2 + \frac{R_2 C_2}{R_1}\right) \frac{\partial V_{out}}{\partial t} + \frac{V_{out}}{R_1}$$

Com esta E.D.O, podemos encontrar a seguinte função de transferência utilizando o mesmo método empregado nos circuitos anteriores, com isso temos:

$$H(S) = \frac{1}{S^2 (R_1 R_2 C_1 C_2) + S (R_1 C_2 + R_2 C_2) + 1}$$

Utilizando os valores para cada elemento do circuito:

• $R_1 = 10\Omega$;

- $R_2 = 100\Omega;$
- $\bullet \ C_1 = 2F;$
- $\bullet \ C_2 = 1F;$

Encontramos a seguinte função de transferência:

$$H(S) = \frac{1}{2000S^2 + 110S + 1}$$

Que nos gera os seguintes polos, zeros e diagrama de Bode:

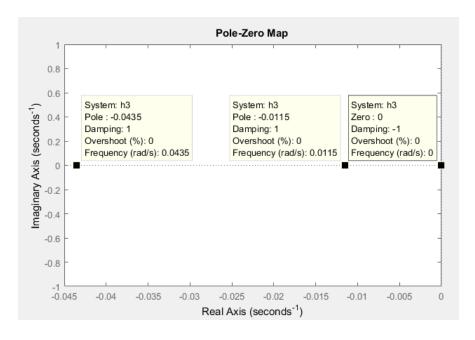


Figura 8: Circuito 3 - Polos e Zeros

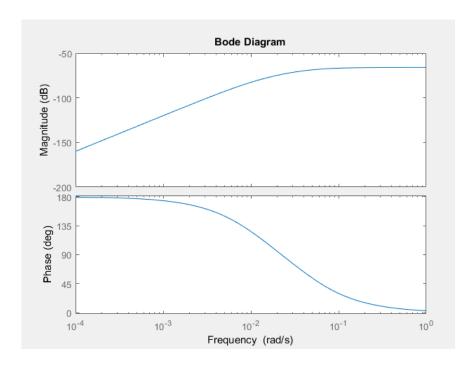


Figura 9: Circuito 3 - Diagrama de Bode

Pela a analise do diagrama de Bode, pode-se afirmar que esse circuito é um filtro passa alta com frequência no seu menor polo de 0.01 rad/sec.

1.1.4 Circuito 4

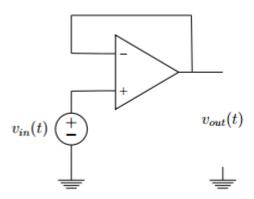


Figura 10: Circuito 4

Esse circuito, conhecido como buffer, é utilizado como um isolador. Como V_{in} é igual a V_{out} , sua função de transferência H(S)=1. Não existem polos

nem zeros para esse circuito e seu diagrama de Bode permanece em 0.

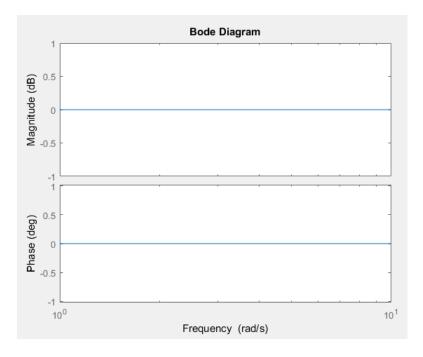


Figura 11: Circuito 4 - Diagrama de Bode

1.1.5 Circuito 5

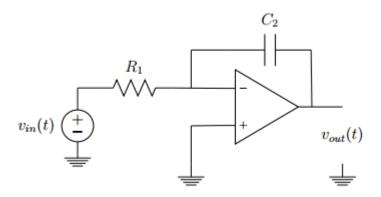


Figura 12: Circuito 5

- 1.2 Item g
- 1.2.1 Circuito 1
- 1.2.2 Circuito 2
- 1.2.3 Circuito 3
- 1.2.4 Circuito 4
- 1.2.5 Circuito 5
- 1.3 Item h
- 1.3.1 Circuito 1
- 1.3.2 Circuito 2
- 1.3.3 Circuito 3
- 1.3.4 Circuito 4
- 1.3.5 Circuito 5
- 1.4 Item i
- 1.4.1 Circuito 1
- 1.4.2 Circuito 2
- 1.4.3 Circuito 3
- 1.4.4 Circuito 4
- 1.4.5 Circuito 5
- 1.5 Item j
- 1.5.1 Circuito 1
- 1.5.2 Circuito 2
- 1.5.3 Circuito 3
- 1.5.4 Circuito 4
- 1.5.5 Circuito 5
- 1.6 Item k
- 1.6.1 Circuito 1
- 1.6.2 Circuito 2
- 1.6.3 Circuito 3
- 1.6.4 Circuito 4
- 1.6.5 Circuito 5
- 1.7 Item 1
- 171 Cinquita 1

11

5 Referências

- [1] Chapman, S.J. Electric Machinery Fundamentals, 4th Edition;
- [2] Fitzgerald, A. E. Máquinas Elétricas, 2da Edição;