

# Roteiro 1

## Modelagem

Lucas Bicalho Quintão

EC-14.1.8083

$$\textcircled{1} \begin{bmatrix} \dot{h}_1 \\ \dot{h}_2 \end{bmatrix} \text{ Vetor de estados} = \begin{bmatrix} h_1 \\ h_2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1/R_1C & 0 \\ 1/R_2C & -1/R_2C \end{bmatrix} \text{ Matriz de estados}$$

Vetor de saída

$$\begin{bmatrix} 1/C \\ 0 \end{bmatrix} \cdot q_e \text{ Matriz de entrada} \quad \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} \text{ Vetor de saída} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} h_1 \\ h_2 \end{bmatrix} \text{ Matriz de saída}$$

$\textcircled{2}$  sendo  $C.I. \neq 0$

$$\dot{h}_1 = -\frac{h_1(t)}{R_1C} + \frac{q_e(t)}{C}$$

Aplicando t.l

$$s H_1(s) - H_1(0) = -\frac{1}{R_1C} \cdot H_1(s) + \frac{1}{C} \cdot Q_e(s)$$

$$H_1(s) \left( s + \frac{1}{R_1C} \right) = \frac{1}{C} Q_e(s) + H_1(0)$$

$$H_1(s) \left( \frac{R_1Cs + 1}{R_1C} \right) = \frac{1}{C} Q_e(s) + H_1(0)$$

$$H_1(s) (R_1Cs + 1) = R_1 \cdot Q_e(s) + R_1C H_1(0)$$

$$H_1(s) = \left( \frac{R_1}{R_1Cs + 1} \right) Q_e(s) + \left( \frac{R_1C}{R_1Cs + 1} \right) \cdot H_1(0)$$



$$\frac{1}{R_1 C}$$

$$H_1(s) = \left( \frac{1/C}{s + \frac{1}{R_1 C}} \right) Qe(s) + \left( \frac{1}{s + \frac{1}{R_1 C}} \right) H_1(0) \quad (I)$$

Total env. (I)

$$h_1(t) = \frac{1}{C} e^{-t/R_1 C} + h_1(0) e^{-t/R_1 C}$$

$$h_1(t) = e^{-t/R_1 C} \left( \frac{1}{C} + h_1(0) \right) \quad (1)$$

Em  $h_2$ :

$$h_2^0 = \frac{h_1}{R_1 C} - \frac{h_2}{R_2 C}$$

$$s H_2(s) - H_2(0) = H_1(s) \frac{1}{R_1 C} - H_2(s) \frac{1}{R_2 C}$$

$$H_2(s) \left( s + \frac{1}{R_2 C} \right) = H_1(s) \frac{1}{R_1 C} + H_2(0) \quad (2)$$

$H_1(s)$  de (I)

$$H_2(0) \cdot \left( s + \frac{1}{R_2 C} \right) = \left[ \frac{1/C}{s + \frac{1}{R_1 C}} Qe(s) + \frac{1}{s + \frac{1}{R_1 C}} H_1(0) \right] \frac{1}{R_1 C} + H_2(0)$$

$$H_2(s) = \frac{1/R_1 C^2}{\left( s + \frac{1}{R_1 C} \right) \left( s + \frac{1}{R_2 C} \right)} Qe(s) + \frac{1/R_1 C}{\left( s + \frac{1}{R_1 C} \right) \left( s + \frac{1}{R_2 C} \right)} H_1(0) + \frac{1}{\left( s + \frac{1}{R_2 C} \right)} H_2(0) \quad (II)$$

F. P.

$$(II) \quad \frac{1/R_1 C^2}{\left( s + \frac{1}{R_1 C} \right) \left( s + \frac{1}{R_2 C} \right)} = \frac{A}{s + \frac{1}{R_1 C}} + \frac{B}{s + \frac{1}{R_2 C}}$$

$$A = \frac{\left(\frac{1}{R_1 C^2}\right) \left(a + \frac{1}{R_1 C}\right)}{\left(a + \frac{1}{R_1 C}\right) \left(a + \frac{1}{R_2 C}\right)} \quad \text{com } a = -\frac{1}{R_1 C}$$

$$A = \frac{\frac{1}{R_1 C^2}}{\frac{-\frac{1}{R_1 C} + \frac{1}{R_2 C}}{R_1 C^2}} = \frac{1}{R_1 C^2} \cdot \frac{R_1 R_2 C^2}{C(-R_2 + R_1)} = \frac{R_2}{C(-R_2 + R_1)}$$

$$B = \frac{\left(\frac{1}{R_2 C^2}\right) \left(a + \frac{1}{R_2 C}\right)}{\left(a + \frac{1}{R_1 C}\right) \left(a + \frac{1}{R_2 C}\right)} \quad \text{com } a = -\frac{1}{R_2 C}$$

$$B = \frac{\frac{1}{R_2 C^2}}{\frac{-\frac{1}{R_1 C} + \frac{1}{R_2 C}}{(R_1 C)(R_2 C)}} = \frac{1}{R_2 C^2} \cdot \frac{R_1 R_2 C^2}{C(-R_1 + R_2)} = \frac{R_1}{C(-R_1 + R_2)}$$

$$\textcircled{\text{II}} \quad A = \frac{R_2}{C(-R_2 + R_1)} \quad B = \frac{R_1}{C(-R_1 + R_2)}$$

$$\textcircled{\text{III}} \quad \frac{\frac{1}{R_1 C}}{\left(a + \frac{1}{R_1 C}\right) \left(a + \frac{1}{R_2 C}\right)} = \frac{C}{a + \frac{1}{R_1 C}} + \frac{D}{a + \frac{1}{R_2 C}}$$

$$C = \frac{\left(\frac{1}{R_1 C}\right) \left(a + \frac{1}{R_1 C}\right)}{\left(a + \frac{1}{R_1 C}\right) \left(a + \frac{1}{R_2 C}\right)} \quad \text{com } a = -\frac{1}{R_1 C}$$

$$C = \frac{\frac{1}{R_1 C}}{\frac{-\frac{1}{R_1 C} + \frac{1}{R_2 C}}{(R_1 C)(R_2 C)}} = \frac{R_2}{C(-R_1 + R_2)}$$



$$D = \frac{(1/R_1 C)(a + 1/R_2 C)}{(a + 1/R_1 C)(a + 1/R_2 C)} \quad \text{com } a = \frac{-1}{R_1 C}$$

$$D = \frac{R_2}{(-R_2 + R_1)}$$

$$\frac{H_2(s)}{Qe(s)} = \frac{A}{s + 1/R_1 C} + \frac{B}{s + 1/R_2 C} + \frac{C}{s + 1/R_1 C} \frac{H_1(s) + D}{s + 1/R_2 C} \frac{H_1(s) + 1}{(R_1 + R_2 C)} \frac{H_2(s)}{H_2(s)}$$

Transformada Inversa de Laplace

$$h_2(t) = A e^{-t/R_1 C} + B e^{-t/R_2 C} + C H_1(0) e^{-t/R_1 C} + D H_1(0) e^{-t/R_2 C} + H_2(0) e^{-t/R_2 C}$$

$$h_2(t) = \frac{R_2}{C(-R_2 + R_1)} e^{-t/R_1 C} + \frac{R_2}{C(-R_1 + R_2)} e^{-t/R_2 C} + \frac{R_2}{(-R_1 + R_2)} H_1(0) e^{-t/R_1 C} + \frac{R_2}{(-R_2 + R_1)} H_1(0) e^{-t/R_2 C} +$$

$$H_2(0) e^{-t/R_2 C}$$

$$h_2(t) = e^{-t/R_1 C} \cdot \frac{R_2}{(R_1 - R_2)} \cdot \left[ \frac{1}{C} + H_1(0) \right] + e^{-t/R_2 C} \left[ \frac{R_2}{R_2 - R_1} \left( \frac{1}{C} + H_1(0) \right) + H_2(0) \right]$$

### Questão 03)

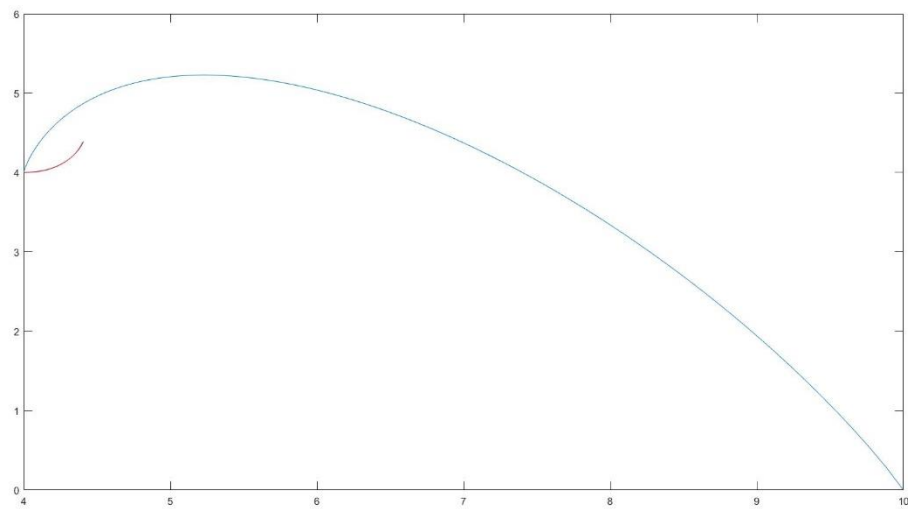


Gráfico 01 – Curvas temporais das saídas do problema.

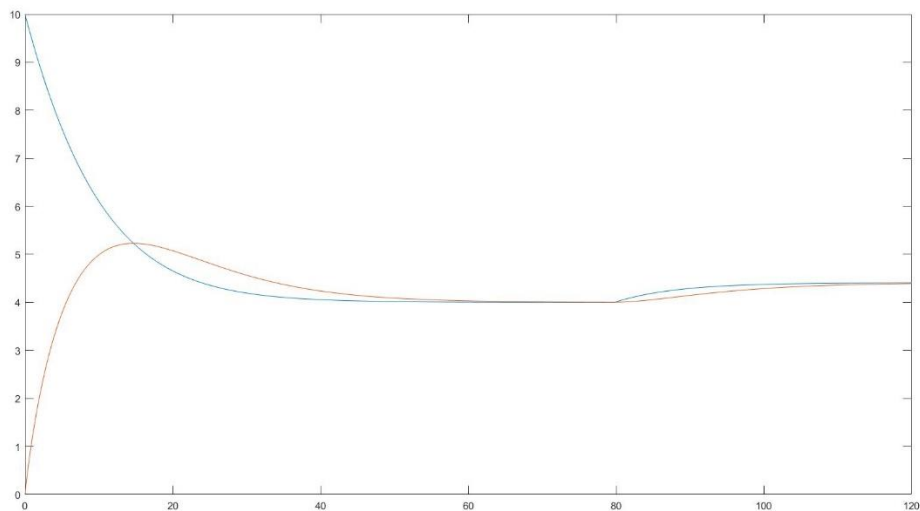


Gráfico 02 – Altura dos tanques em função do tempo.

O Gráfico 01 a resposta do sistema é referente ao tanque 01 x tanque 02. A curvatura azul representa os níveis referenciais do tanque 01 ao tanque 02, de modo que os dois se estabilizam em uma determinada altura (aproximadamente 4m). Essa estabilização é verificada na curvatura vermelha, de modo que após um determinado tempo, os níveis do tanque 01 e 02 são aproximadamente iguais e se mantêm desse modo caso a entrada do tanque 01 se mantenha constante.

No Gráfico 02, vemos que essa informação é verídica, ao plotar os níveis de cada tanque em função do tempo. A curvatura azul representa o tanque 01, assim como a curva vermelha, o tanque 02. Vemos que após um determinado tempo, os níveis de cada tanque se mantêm constantes e aproximadamente iguais.

#### Questão 04)

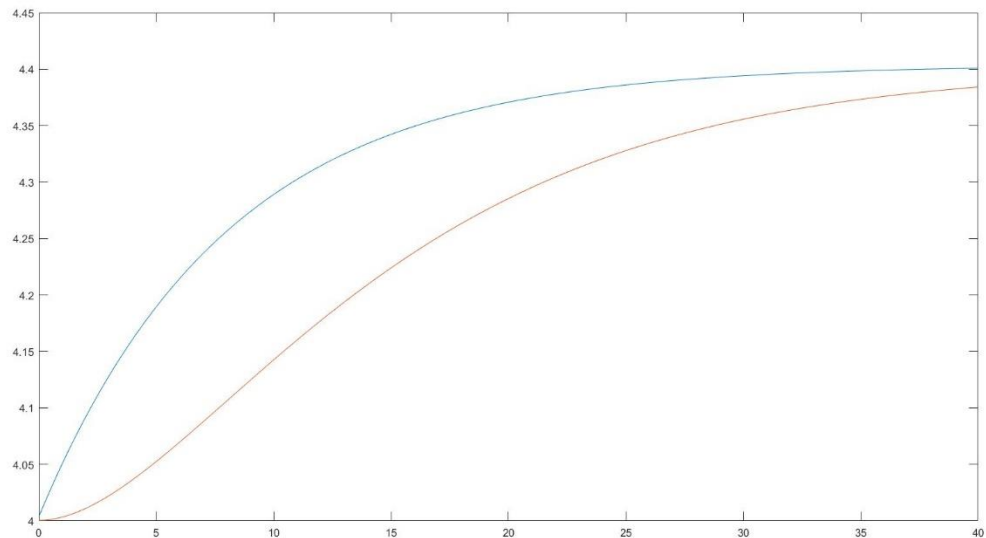
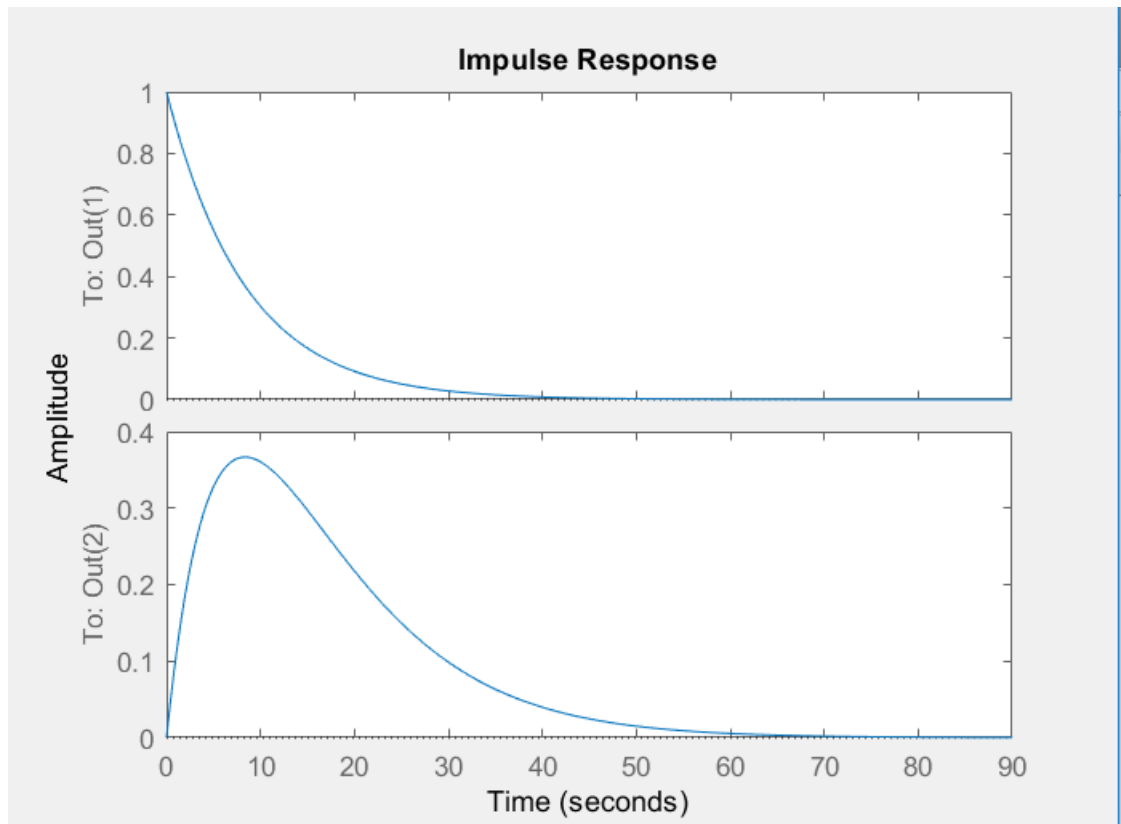


Gráfico 03 – Resposta gráfica linearizada do estado 1 *versus* o estado 2

Como temos funções não lineares dadas pelas válvulas de saída de cada tanque, ao linearizarmos as mesmas, obtemos as curvaturas do Gráfico 03, onde a curva azul representa a linearização da saída do tanque 01, e a vermelha, do tanque 02. Dessa forma, para um ponto de operação de aproximadamente 4m, que é o especificado pela questão, teremos as variações de altura de cada tanque.

**Questão 05)**

Resposta temporal do modelo de estados obtida pelo Matlab.





6) Aplicando uma entrada degrau de amplitude 0,05.

$$H_1(s) = \left( \frac{1/C}{s + 1/R_1 C} \right) \frac{0,05}{s}$$

$$H_2(s) = \left( \frac{1/R_1 C^2}{(s + 1/R_1 C)(s + 1/R_2 C)} \right) \frac{0,05}{s}$$

$$H_1(s) = \left( \frac{1/C}{s + 1/R_1 C} \right) \cdot \frac{0,05}{s} = \frac{A}{s} + \frac{B}{s + 1/R_1 C}$$

$$A = \left( \frac{1/C}{s + 1/R_1 C} \right) \cdot \left( \frac{0,05}{s} \right) \text{ com } s = 0$$

$$A = \frac{\frac{1}{C} \cdot 0,05}{\frac{1}{R_1 C}} = \frac{0,05}{C} \cdot R_1 C \rightarrow 0,05 R_1$$

$$B = \left( \frac{1/C}{s + 1/R_1 C} \right) \left( \frac{0,05}{s} \right) \left( s + \frac{1}{R_1 C} \right) \text{ com } s = -\frac{1}{R_1 C}$$

$$B = \frac{0,05}{C} (-R_1 C) = -0,05 R_1$$

$$H_1(s) = \frac{0,05 R_1}{s} - \frac{0,05 R_1}{s + 1/R_1 C}$$

Transformada inversa de Laplace:

$$h_1(t) = 0,05 R_1 - 0,05 R_1 (e^{-t/R_1 C})$$



$$H_2(s) = \left( \frac{1/R_1 C^2}{(s + 1/R_1 C)(s + 1/R_2 C)} \right) \frac{0,05}{s} = \frac{A}{s} + \frac{B}{s + 1/R_1 C} + \frac{C}{s + 1/R_2 C}$$

$$\frac{0,05}{R_1 C^2} = A s \left( s + \frac{1}{R_2 C} \right) + B s \left( s + \frac{1}{R_1 C} \right) + C \left( s + \frac{1}{R_1 C} \right) \left( s + \frac{1}{R_2 C} \right)$$

$$B = \frac{0,05 R_1 R_2^2 C^3}{R_1 C^2 (R_1 C - R_2 C)} \leadsto \frac{0,05 R_2^2}{(R_1 - R_2)}$$

$$A = \frac{0,05 (R_1^2 R_2 C^3)}{R_1 C^2 (-R_1 C + R_2 C)} \leadsto \frac{0,05 R_1 R_2}{(-R_1 + R_2)}$$

$$C = \frac{0,05 (R_1 R_2 C^3)}{R_1 C^2 (R_2 C^2 + R_1 C^2)} \leadsto \frac{0,05 R_2}{C(R_1 + R_2)}$$

Aplicando a transformada inversa de Laplace

$$h_2(t) = \frac{0,05 R_1 R_2}{(-R_1 + R_2)} e^{-t/R_1 C} + \frac{0,05 R_2^2}{(R_1 - R_2)} e^{-t/R_2 C} + \frac{0,05 R_2}{C(R_1 + R_2)}$$

### Questão 06) (Parte Gráfica)

