EGM0004

Sistemas Não Lineares

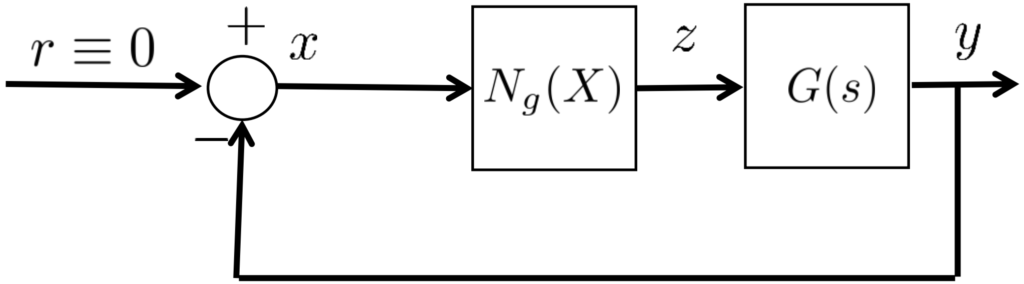
Prof. **Josenalde Barbosa de Oliveira – UFRN**

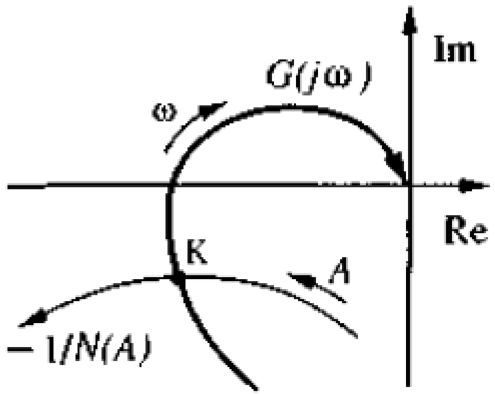
josenalde.oliveira@ufrn.br

Programa de Pós-Graduação em Engenharia Mecatrônica

24T12 (60h) (13:00-14:40h) – 22.08.2022 : 21.12.2022

Relembrando: Existência de ciclo limite





$$x(t) = -y(t)$$

$$y(t) = G(j\omega)z(t) \implies z(t) = N(X)x(t)$$

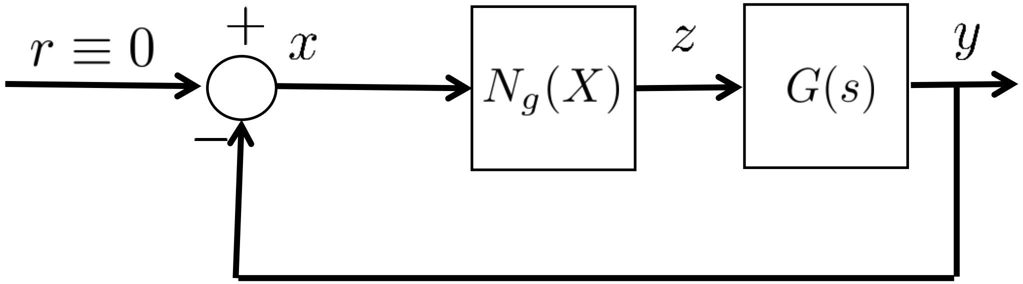
$$x(t) = -G(j\omega)N(X)x(t) \implies 1 = -G(j\omega)N(X)$$

$$G(j\omega) = -\frac{1}{N(X)}$$

Se há solução (intersecção) das curvas, há ciclo limite

z

Exemplo: relé puro com amplitude M



$$N_g(X) = \frac{4M}{\pi X} \qquad G(s) = \frac{1}{s(s+1)(s+2)}$$

$$G(j\omega) = \frac{1}{j\omega(j\omega+1)(j\omega+2)} \times \frac{(-j\omega)(1-j\omega)(2-j\omega)}{(-j\omega)(1-j\omega)(2-j\omega)} = \frac{-3\omega + j(\omega^2-2)}{\omega(1+\omega^2)(4+\omega^2)}$$

$$Re[G(j\omega)] = \frac{-3}{(1+\omega^2)(4+\omega^2)} \quad \omega = 0, \quad \Longrightarrow \; Re[G(j\omega)] = -3/4, \quad Im[G(j\omega)] = -\infty$$

$$Im[G(j\omega)] = \frac{\omega^2-2}{\omega(1+\omega^2)(4+\omega^2)} \; \omega \to \infty, \quad \Longrightarrow \; Re[G(j\omega)] = 0, \quad Im[G(j\omega)] = 0$$

Exemplo: relé puro com amplitude M

$$N(X) = \frac{4M}{\pi X}, \qquad \frac{-1}{N(X)} = \frac{-\pi X}{4M}$$

Como N é função apenas da amplitude da entrada, ocorre apenas sobre o eixo real, no sentido negativo do eixo, à medida que X varia.... Assim, na intersecção de G(jw) com o eixo real, a parte imaginária de G(jw) é nula, de onde extrai-se a frequência de cruzamento, ou seja, a frequência do ciclo limite

$$Im[G(j\omega)] = 0 \implies \omega = \sqrt{2}\ \mathrm{rad/s}$$

Para esta frequência, o valor de G(jw) no eixo real é:

$$Re[G(j\omega)] = \frac{-3}{(1+2)(4+2)} = -1/6 \qquad N(X) = \frac{-\pi X}{4M} = \frac{-1}{6} \implies X = \frac{2M}{3\pi}$$

Ciclo LIMITE: $\frac{2M}{3\pi} sen(\sqrt{2}t)$ **Estável???**

Critério de Nyquist

- Desenhar no plano complexo um caminho de Nyquist no semi plano direito no sentido horário
- Este caminho é então mapeado no plano G(s)H(s)
- Determina-se N, o número de contornos/voltas no sentido horário que envolve o ponto (-1,0)
- Determina-se Z = N + P, que deve ser 0 para ter-se sistema estável em malha Fechada. Z: número de zeros de malha Fechada; P: número de polos instáveis de malha aberta.

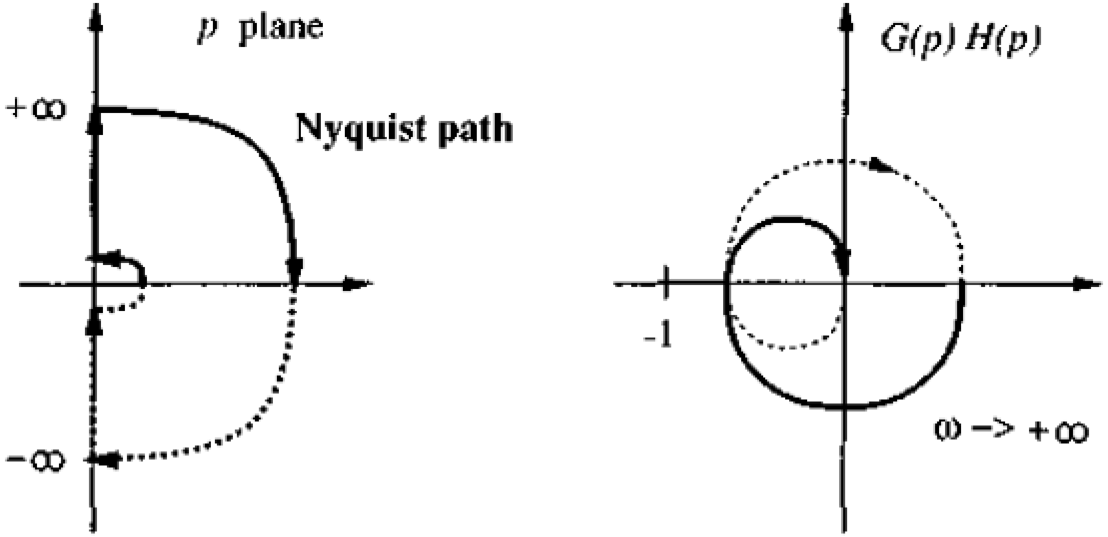
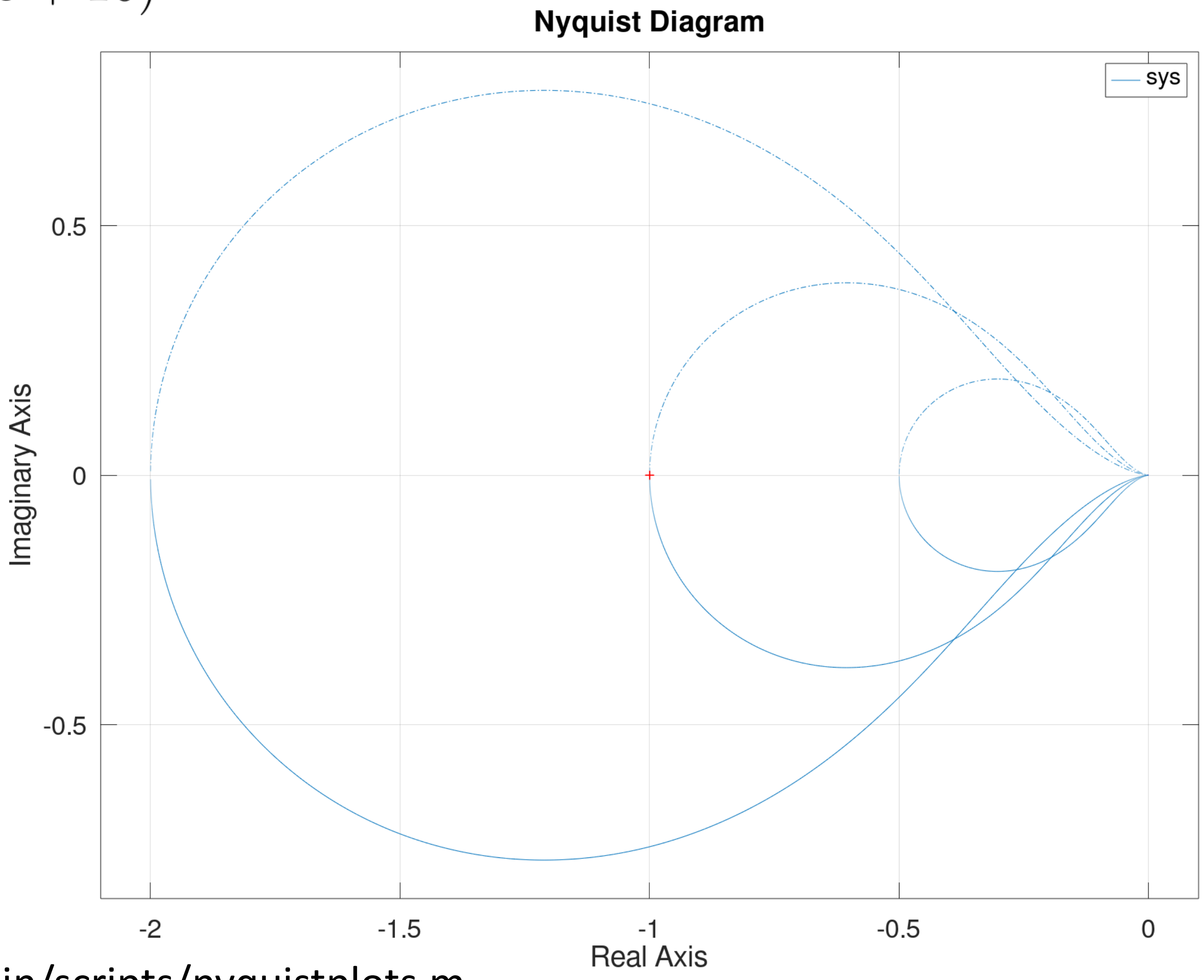


Figure 5.20 : The Nyquist criterion

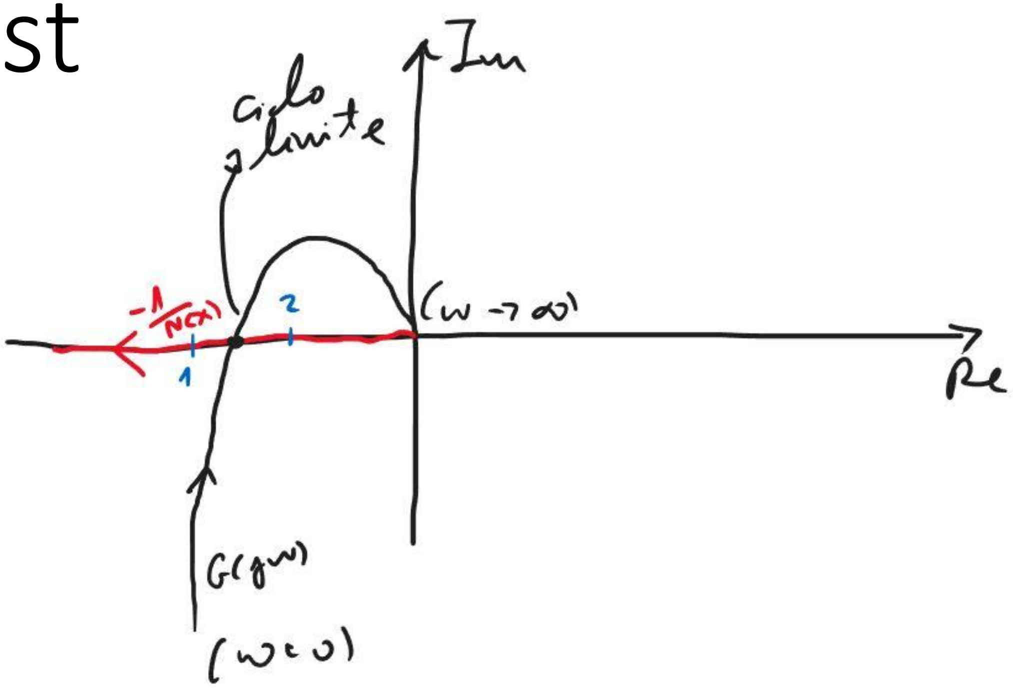
Critério de Nyquist: Exemplo

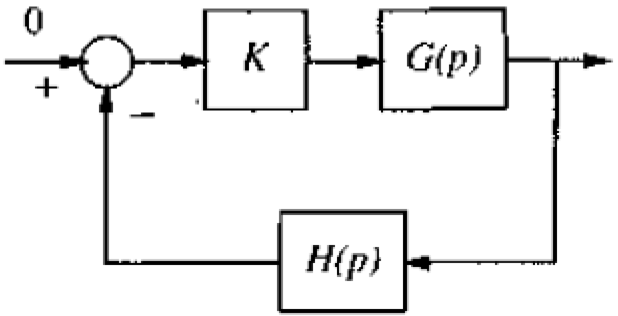
$$G(s)H(s) = \frac{2}{(0.5s-1)(0.1s+1)} = A.\frac{1}{(s-2)(s+10)}, \quad A = 40$$

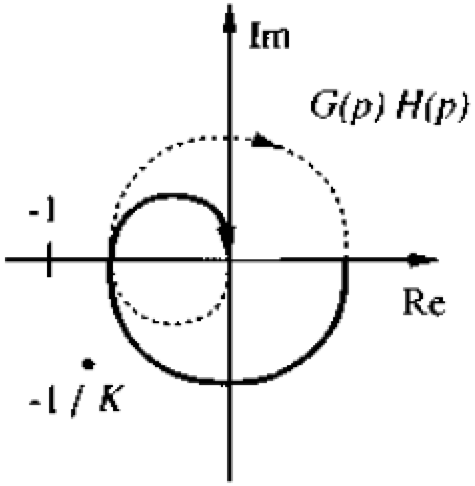


https://github.com/josenalde/nonlinear_systems/blob/main/scripts/nyquistplots.m

Extensão do Critério de Nyquist





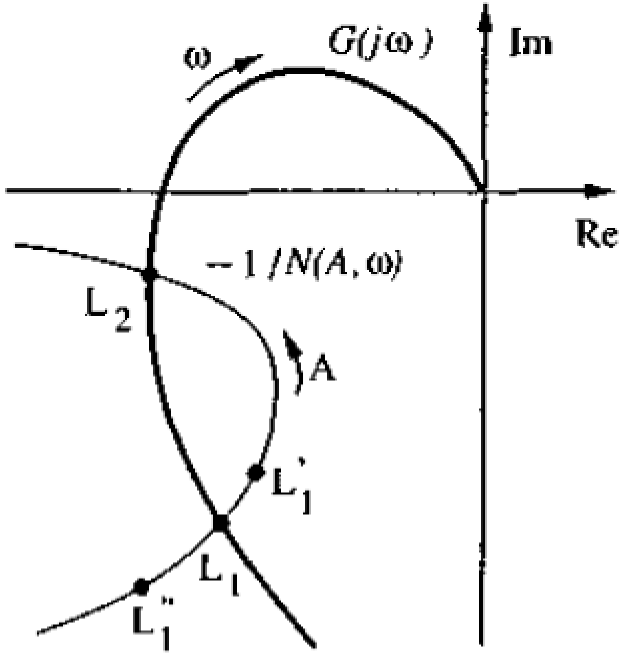


K pode ser um ganho constante ou função complexa, como uma função descritiva...

Neste caso Z representa o número de contornos de G(s)H(s) ao ponto -1/K

Ponto 1: X é maior que a amplitude do ciclo limite. Percorrendo G(jw) o ponto Fica à esquerda do ponto A, logo Z = 0, sistema estável. X tende a diminuir.
Ponto 2: X é menor que a amplitude do CL Percorrendo G(jw) o ponto 2 fica à direta, é englobado pela curva, logo instável, X tende a crescer. Então o CL é estável.

Extensão do Critério de Nyquist

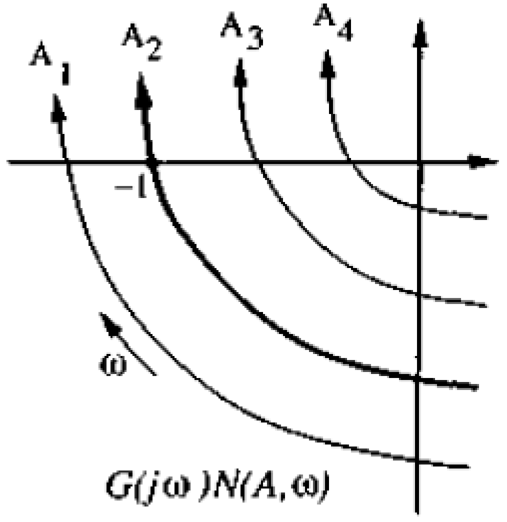


Ciclo limite em L1: *Perturbação que desloque para L1', aumentando amplitude, G(jw) envolve, logo, instável e desloca-se L2 aumentando a amplitude; Já para L1'', estável, pois não engloba, X tende a diminuir, se afastar.*

Ciclo limite em L2: *Em L2' (após L2 com X crescente), estável, tende a diminuir amplitude e voltar a L2. Para L2'' (antes de L2 com X reduzindo), instável, X aumenta e se aproxima de L2*

CONCLUSÃO: L1 CL instável; L2 CL estável

Extensão do Critério de Nyquist – caso geral



Gráficos de G(jw)N(X,w) com X fixo e variando w de 0 a infinito. Diferentes valores de X, diferentes curvas. A que interceptar com (-1,0) indica ciclo limite.

Confiabilidade na predição de ciclos limite

1. **A amplitude e frequência do(s) ciclo limite(s) pode(m) não ser acuradas**
2. **Um ciclo limite pode não realmente existir**
3. **Um ciclo limite real não é predito**
4. **Observar a hipótese do filtro, que em alguns componentes lineares podem ter picos ressonantes etc.**
5. **As curvas quase tangentes pode levar a análise errônea (a), devido a harmônicas**

Desprezadas ou incertezas no modelo, que pode alterar as situações de intersecção, principalmente quando a filtragem no componente linear é fraca

6. Já a situação (b) ilustrada abaixo, quase perpendicular, dá usualmente bons resultados.