EGM0004

Sistemas Não Lineares

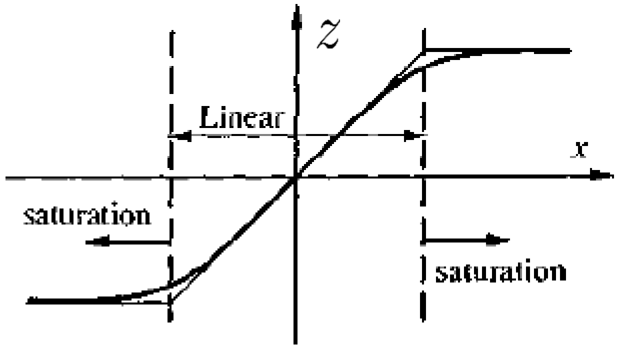
Prof. **Josenalde Barbosa de Oliveira – UFRN**

josenalde.oliveira@ufrn.br

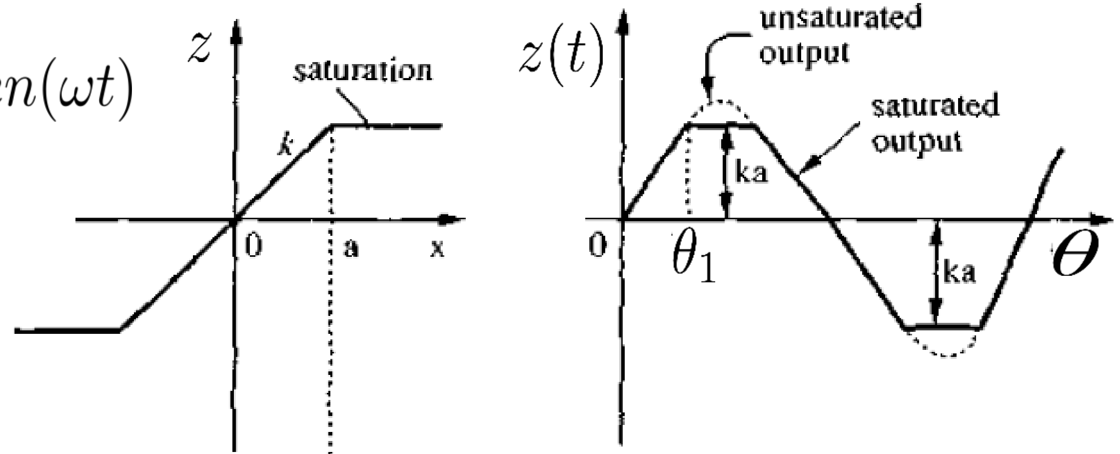
Programa de Pós-Graduação em Engenharia Mecatrônica

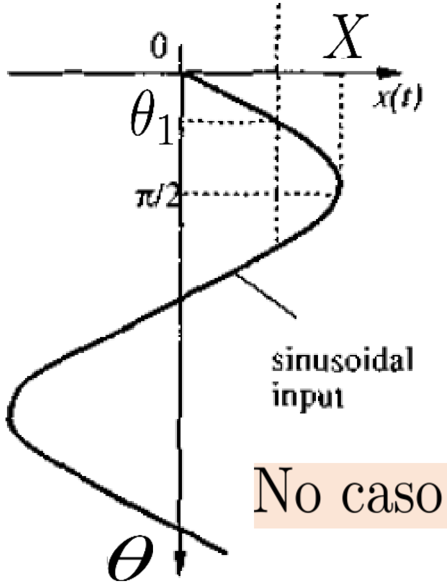
24T12 (60h) (13:00-14:40h) – 22.08.2022 : 21.12.2022

Exemplo obtenção função descritiva: saturação



$$x(t) = Xsen(\omega t)$$
$$\theta = \omega t$$





$$0 \leq \theta \leq \theta_1, \quad X \leq a, \quad kXsen\theta$$
$$\theta_1 < \theta < \pi/2, \quad X > a, \quad ka$$

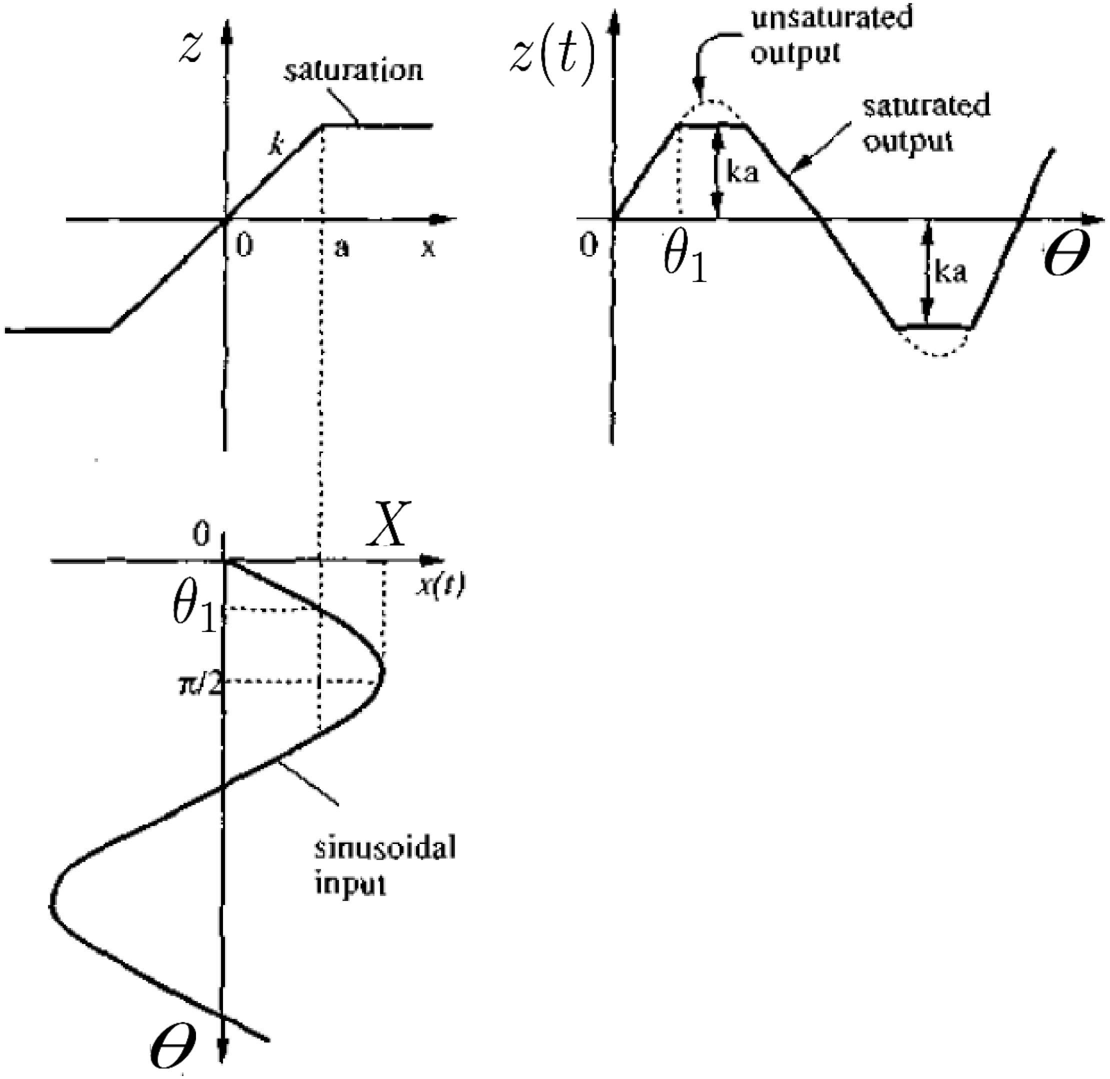
$$\theta_1 \text{ onde } Xsen\theta_1 = a \implies \theta_1 = sen^{-1}\left(\frac{a}{X}\right)$$

$$N(X) = \frac{b_1 + ja_1}{X}, \text{ mas } z(x) \text{ímpar, logo}$$

$$N(X) = \frac{b_1}{X}$$

$$\text{No caso } X \leq a, \quad b_1 = kX \implies N(X) = k$$

Exemplo obtenção função descritiva: saturação



$$b_1 = \frac{4}{\pi}\int_0^{\pi/2} z(\theta) sen\theta d\theta$$

$$= \frac{4}{\pi}\left(\int_0^{\theta_1} X sen\theta sen\theta d\theta + \int_{\theta_1}^{\pi/2} a sen\theta d\theta\right)$$

$$= \frac{4}{\pi}\left(X\int_0^{\theta_1} \frac{1}{2}(1 - cos2\theta) d\theta + a\left[-cos\theta\right]_{\theta_1}^{\pi/2}\right)$$

$$= \frac{4}{\pi}\left(\frac{X}{2}\left[\theta - \frac{sen2\theta}{2}\right]_0^{\theta_1} + acos\theta_1\right)$$

$$= \frac{4}{\pi}\left(\frac{X}{2}\left[\theta_1 - \frac{1}{2}sen2\theta_1\right]^{*} + acos\theta_1^{**}\right)$$

Identidades trigonométricas utilizadas

$$sen^2\theta = \frac{(1 - cos2\theta)}{2}$$

$$= \frac{4}{\pi}\left(\frac{X}{2}\left[\theta_1 - \frac{1}{2}sen2\theta_1\right]^* + acos\theta_1^{**}\right)$$

$$*sen(2sen^{-1}x) = 2x\sqrt{1 - x^2}$$

$$sen\left(2sen^{-1}\frac{a}{X}\right) = 2\left(\frac{a}{X}\right)\sqrt{1 - \left(\frac{a}{X}\right)^2}$$

$$**cos(sen^{-1}x) = \sqrt{1 - x^2}$$

$$\theta_1 \text{ onde } X sen\theta_1 = a \implies \theta_1 = sen^{-1}\left(\frac{a}{X}\right), \quad x = \frac{a}{X}$$

$$acos\theta_1 = acos\left(sen^{-1}\left(\frac{a}{X}\right)\right) = a\sqrt{1 - \left(\frac{a}{X}\right)^2}$$

Identidades trigonométricas utilizadas

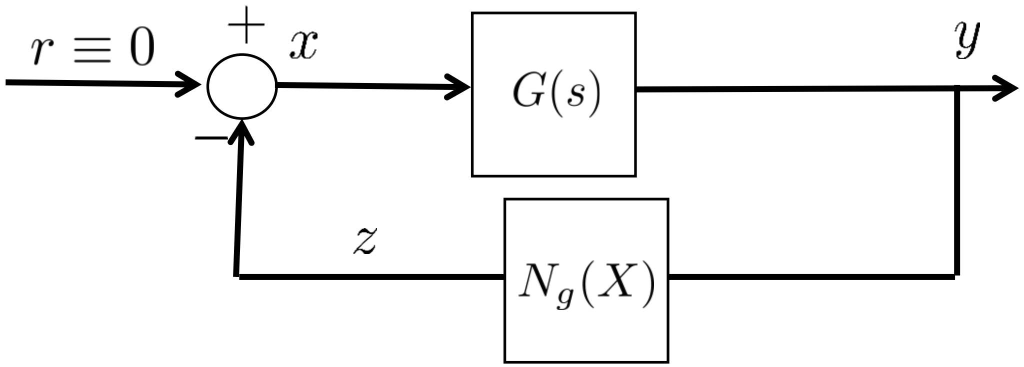
$$= \frac{4}{\pi}\left(\frac{X}{2}\left[\theta_1 - \frac{1}{2}sen2\theta_1\right]^* + acos\theta_1^{**}\right)$$

$$= \frac{4}{\pi}\left(\frac{X}{2}\left(sen^{-1}\frac{a}{X} - \frac{a}{X}\sqrt{1-\left(\frac{a}{X}\right)^2}\right) + a\sqrt{1-\left(\frac{a}{X}\right)^2}\right)$$

$$= \ldots$$

$$b_1 = \frac{2X}{\pi}\left[sen^{-1}\left(\frac{a}{X}\right) + \frac{a}{X}\sqrt{1-\left(\frac{a}{X}\right)^2}\right] \quad N(X) = \frac{b_1}{X} = \frac{2}{\pi}\left[sen^{-1}\left(\frac{a}{X}\right) + \frac{a}{X}\sqrt{1-\left(\frac{a}{X}\right)^2}\right]$$

Problemas resolvidos (sala de aula)...



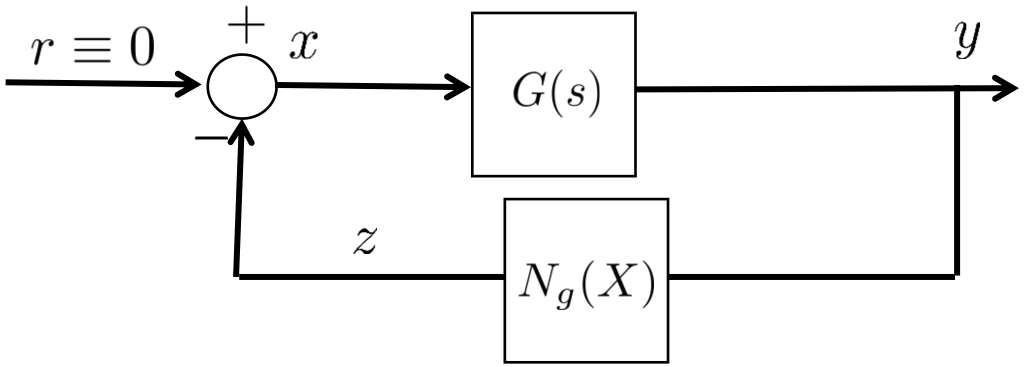
Seja $G(s) = \dfrac{1}{(s+1)^3}$

Encontrar ciclo(s) limite(s), se houver, classificando-os (estável, instável)

a) não linearidade relé puro com $a = M = 1$

b) não linearidade saturação com $a = M = k = 1$

Problemas resolvidos (sala de aula)...



Seja $G(s) = \dfrac{10\sqrt{2}}{s(1+0.5s)}$

Encontrar ciclo(s) limite(s), se houver, classificando-os (estável, instável)

, e determinando sua amplitude e frequência

a) não linearidade com $N(X) = \dfrac{1}{X}\angle 45^\circ$

a) não linearidade com $N(X) = \dfrac{1}{X}\angle -45^\circ$