## ES601 - Análise Linear de Sistemas

Atividade Teórica

12 de setembro de 2021

## 1. Atividade Teórica

Apresentação Resolução das questões de Análise Linear de Sistemas por Guilherme Nunes Trofino, 217276, sobre Sistemas de Segunda Ordem.

## Questão 1

Exercício 1.1. Considere um sistema mecânico de segunda ordem descrito pela seguinte equação:

$$\boxed{m\frac{\mathrm{d}^2x}{\mathrm{d}t^2} + c\frac{\mathrm{d}x}{\mathrm{d}t} + kx = u} \quad \text{onde:} \quad \begin{cases} u, & \text{Degrau Unitário de 1N} \\ m = 1 \text{ kg}, & \text{Massa} \\ k = 1000 \text{ N/m}, & \text{Constante Elástica} \\ c = 1 \text{ Ns/m}, & \text{Amortecimento} \end{cases}$$
 (1.1)

Simule a resposta usando o Simulink com saída para workspace do MATLAB. Compare a resposta simulada e a resposta analítica.

Observação Utilizar a função array dentro do workspace.

**Resolução.** Primeiramente será necessário rescrever a equação que descreve o sistema para que a mesma possa ser representada no Simulink:

$$m\frac{\mathrm{d}^2x}{\mathrm{d}t^2} + c\frac{\mathrm{d}x}{\mathrm{d}t} + kx = u$$
 Simplificação de Notação 
$$m\ddot{x} + c\dot{x} + kx = u$$
 Isolamento de Variável 
$$\ddot{x} = \frac{1}{m}u - \frac{c}{m}\dot{x} - \frac{k}{m}x$$
 Equação Simplifica (1.2)

Desta forma, a Equação 1.2 será representada no Simulink com o seguinte diagrama:

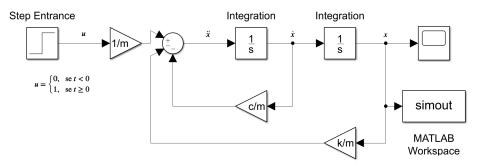


Figura 1.1: Representação da Simulação no Simulink

Realizando a simulação o seguinte gráfico será obtido:

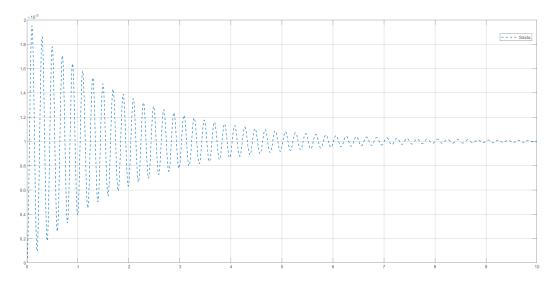


Figura 1.2: Gráfico da Simulação no Simulink

Na sequência será necessário solucionar a equação analiticamente através da Transformada de Laplace:

$$m\frac{d^{2}x}{dt^{2}} + c\frac{dx}{dt} + kx = u$$

$$m\ddot{x} + c\dot{x} + kx = u$$

$$m(s^{2}X - sx_{0} - \dot{x}_{0}) + c(sX - x_{0}) + kX = \frac{1}{s}$$

$$X(ms^{2} + cs + k) = \frac{1}{s} + mx_{0}s + m\dot{x}_{0} + cx_{0}$$

$$X = \frac{1}{s} \frac{1}{ms^{2} + cs + k} + \frac{(ms + c)x_{0}}{ms^{2} + cs + k} + \frac{m\dot{x}_{0}}{ms^{2} + cs + k}$$
(1.3)

Note que  $x_0 = \dot{x}_0 = 0$  como demonstrado:

$$m\ddot{x}_0 + c\dot{x}_0 + k0 = 0 \iff \boxed{\ddot{x}_0 = \dot{x}_0 = 0}$$

Desta forma apenas a **Solução Particular**, dependente do input, fará parte da continuação da resolução, pois a **Solução Homogênea**, dependente das condições inciais, será nula. Aplica-se assim frações parciais:

$$\frac{1}{s} \frac{1}{(ms^2 + cs + k)} = \frac{A}{s} + \frac{Bs + C}{s^2 + as + b} = \begin{cases} As^2 + B^2 = 0 & \to \boxed{B = -1/b} \\ Aas + Cs = 0 & \to \boxed{C = -a/b} \\ Ab = 1 & \to \boxed{A = +1/b} \end{cases} \text{ onde: } a = \frac{c}{m} \text{ e } b = \frac{k}{m}$$

Simplificando:

$$X = \frac{1}{1000} \frac{1}{s} - \frac{1}{1000} \frac{s+1}{(s^2+1s+1000)}$$

$$X = \frac{1}{1000} \frac{1}{s} - \frac{1}{1000} \frac{s+1}{(s+1/2)^2 + 3999/4}$$

$$X = \frac{1}{1000} \frac{1}{s} - \frac{1}{1000} \frac{s+1/2}{(s+1/2)^2 + 3999/4} - \frac{1}{2000} \frac{2}{\sqrt{3999}} \frac{\sqrt{3999}/2}{(s+1/2)^2 + 3999/4}$$

$$x(t) = \frac{u(t)}{1000} - \frac{1}{1000} e^{-\frac{t}{2}} \cos(\frac{\sqrt{3999}}{2}t) - \frac{1}{1000\sqrt{3999}} e^{-\frac{t}{2}} \sin(\frac{\sqrt{3999}}{2}t)$$

$$(1.5)$$

Equação acima será modelada em MATLAB através do seguinte algoritmo:

```
%%===========
%%
                          _____
           %% Mass
           %% Elastic Constant
k = 1000;
           %% Damping Constant
A = c/m;
B = k/m;
C = B - 1/4;
D = sqrt(C);
t0 = linspace(0,10,10000);
x0 = 1/B - 1/B.*(exp(-t0./2).*cos(D.*t0)) - 1/(B*D).*exp(-t0./2).*sin(D.*t0);
plot(t0, x0, out.tout, out.xout,'.')
LW = 2;
           %Line Width
FS = 16;
           %Font Size
xlabel("t [s]", "fontsize",FS); %Legend X
ylabel("x [m]", "fontsize",FS); %Legend Y
axis ([0 10 0 0.002]); grid; set(gca , "fontsize", FS); %Format
legend("x_{0}","x_{out}", "location", "southeast") %Legend Data
```

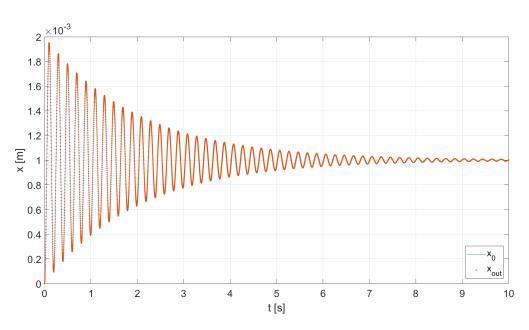


Figura 1.3: Comparação Simulação e Solução Analítica