Relatório do Laboratório 3

Felipe Bandeira da Silva

6 de setembro de 2013

Questão 1. Faça a expansão em frações parciais das funções abaixo com o auxílio do Matlab e em seguida obtenha a transformada inversa de laplace.

(a)

$$F(s) = \frac{10(s+2)(s+4)}{(s+1)(s+3)(s+5)^2}$$

Usando a seguinte sequência de comandos para a obtenção da expansão,

```
a = [1 2];
b = [1 4];
num = 10*conv(a, b);
a = [1 1];
b = [1 3];
c = [1 5];
den = conv(conv(a, b), conv(c, c));
[r, p, k] = residue(num, den);
```

Resultado,

Rearranjando os valores do resíduos, polos e termo de evidenciamento,

$$F(s) = \frac{-2.1875}{s+5} + \frac{3.75}{s+5} + \frac{1.25}{s+3} + \frac{0.9375}{s+1}$$

Aplicando a transformada inversa de laplace,

$$f(t) = -2.1875e^{-5t} + 3.75e^{-5t} + 1.25e^{-3t} + 0.9375e^{-t}$$

(b)
$$F(s) = \frac{s+1}{s(s^2+s+1)}$$

Usando a mesma ideia usando no item (a) é possível obter,

(c)
$$F(s) = \frac{2s^3 + 5s^2 + 3s + 6}{s^3 + 6s^2 + 11s + 6}$$

Usando a mesma ideia usando no item (a) é possível obter,

Rearranjando os termos,

$$F(s) = \frac{-6}{s+3} + \frac{-4}{s+2} + \frac{3}{s+1} + 2$$

Aplicando a transformada inversa de laplace,

$$f(t) = -6e^{-3t} - 4e^{-2t} + 3e^{-t} + 2\delta(t)$$

Questão 2. Com base no sistema definido pela seguinte função de transferência, obtenha:

$$G(s) = \frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{3}{s(s+1)}$$

- (a) Função temporal y(t) que representa a resposta do sistema quando excitado por um impulso unitário $x(t)=\delta(t)$ e rampa unitário x(t)=r(t)
 - O $\mathcal{L}(\delta(t)) = 1$ com isto é possível obter a resposta Y(s) ao impulso,

$$Y(s) = \frac{3}{s(s+1)} \cdot 1$$

Usando o comando "residue" para a expansão em frações parciais, temos,

$$Y(s) = -\frac{3}{s+1} + \frac{3}{s}$$

Aplicando \mathcal{L}^{-1} ,

$$\mathcal{L}^{-1}Y(s) = \mathcal{L}^{-1}(-\frac{3}{s+1} + \frac{3}{s}),$$

Resolvendo para t,

$$y(t) = 3 - 3e^{-t}$$

Para o degrau unitário o $\mathcal{L}(u(t)) = \frac{1}{s},$ a resposta a excitação,

$$Y(s) = \frac{3}{s(s+1)} \cdot \frac{1}{s} = \frac{3}{s^3 + s^2}$$

Expandindo em frações parciais,

$$Y(s) = \frac{3}{s+1} - \frac{3}{s} + \frac{3}{s^2}$$

Aplicando \mathcal{L}^{-1} ,

$$y(t) = 3 - 3t + 3e^{-t}$$

Para a ultima resposta, a $\mathcal L$ da rampa unitária é $\mathcal L(r(t))=\frac{1}{s^2},$ logo,

$$Y(s) = \frac{3}{s(s+1)} \cdot \frac{1}{s^2} = \frac{3}{s^4 + s^3}$$

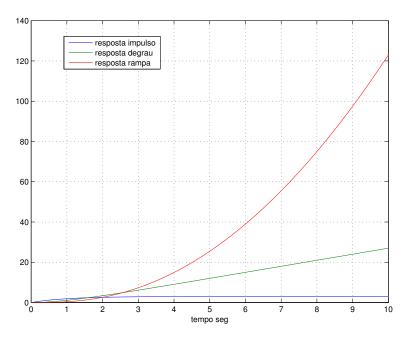
Expandindo em frações parciais,

$$Y(s) = \frac{3}{s^3} - \frac{3}{s^2} + \frac{3}{s} - \frac{3}{s+1}$$

Aplicando \mathcal{L}^{-1} ,

$$y(t) = \frac{3t^2}{2} - 3t + 3 - 3e^{-t}$$

(b) Apresente um um mesmo gráfico a resposta y(t) obtida no item anterior, considerando um intervalo de tempo de 0seg a 10seg com passo de 0.01seg.



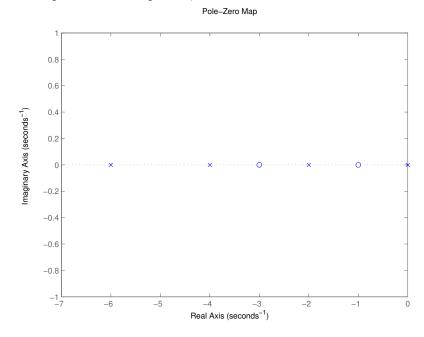
Questão 3. Encontre os zeros, polos e ganho da função de transferência abaixo. Em seguida, represente e identifique os polos e zeros no plano-s.

$$G(s) = \frac{4s^2 + 16s + 12}{s^4 + 12s^3 + 44s^2 + 48s}$$

Para a solução deste problema, criei o seguinte código,

```
num = [4 16 12];
den = [1 12 44 48 0];
z = roots(num);
p = roots(den);
k = 1;
fun = zpk(z, p, k);
```

Obtendo os pólos e zeros no plano-s,



Questão 4. Dados os zeros, pólos e ganho K a seguir, obtenha a função de transferência que representa o respectivo sistema:

(a) Não existe zeros, os pólos estão em $-2 \pm 5j$ e o ganho é 10.

Para a solução, o seguinte código foi utilizado,

```
 z = []; 
 p = [-2+5j -2-5j]; 
 k = 10; 
 zpk(z, p, k);
```

Resultando na seguinte função de trasnferência,

$$G(s) = \frac{10}{s^2 + 4s + 29}$$

(b) O zero está em 0, os pólos estão em $-1 \pm 2j$ e o ganho é 1.

Usando o mesmo código usando no item a, a função de transferência fica,

$$G(s) = \frac{s}{s^2 + 2s + 5}$$

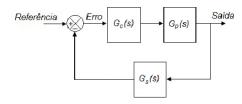
(c) Os zeros estão em 0 e -1, os pólos estão em -2, -3 e $-2\pm 5j$ e o ganho é 4.

A função de transferência é,

$$G(s) = \frac{4s(s+1)}{(s+2)(s+3)(s^2+4s+29)}$$

Obtenha a função de transferência equivalente dos sistemas abaixo, sendo:

(a) Figura 1



Usando os comandos series e feedback é possivel criar a função de transferência, para tanto o codigo abaixo foi construido,

```
gc = tf([1 0],[1 1])

gp = tf([2], [1 1 2])

gs = tf([1], [1 0.5])

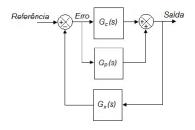
4 s = series(gc, gp)

f = feedback(s, gs)
```

Resultando na seguinte equação de transferência,

$$H(s) = \frac{2s^2 + s}{s^4 + 2.5s^3 + 4s^2 + 5.5s + 1}$$

(b) Figura 2



Com uma pequena alteração do código usando no item a, para suportar a associação em paralelo

```
gc = tf([1 0],[1 1])

gp = tf([2], [1 1 2])

gs = tf([1], [1 0.5])

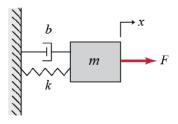
p = parallel(gc, gp)

f1 = feedback(p, gs)
```

Resultando na seguinte equação de transferência,

$$H(s) = \frac{s^4 + 1.5s^3 + 4.5s^2 + 4s + 1}{s^4 + 3.5s^3 + 5s^2 + 7.5s + 3}$$

Questão 5. Com base no sistema dinâmico abaixo, obtenha analiticamente as matrizes de estado (A, B, C, D) considerando o posição x(t) e a velocidade $\frac{dx(t)}{dt}$ com variáveis de estado, F(t) como entrada e x(t) como saída. Em seguida utilize o Matla para encontrar a função de transferência correspondente. Considere $m=1.0kg,\ b=0.2Ns/m,\ k=3.0N/m$



Questão 6. Com o auxilio do Matlab, obtenha as matrizes de estado (A,B,C,D) do sistema mostrado a seguir:

