

Sinais e Sistemas - Trabalho 5 - Avaliação 9

Grupo 2

Leonardo Soares da Costa Tanaka

Matheus Henrique Sant Anna Cardoso

Theo Rudra Macedo e Silva

1.) Um SLIT relaxado é descrito pela equação a diferenças $y_{k+2} + \alpha y_k = \beta u_{k+1} + \gamma u_k$.

Os dados (α, β, γ) são: **G2:** $(-1/4, 1, 2)$;

Utilizando as constantes do grupo, a equação torna-se: $y_{k+2} - \frac{1}{4}y_k = u_{k+1} + 2u_k$

(a) Encontrar a função de transferência $G(z)$;

$$y_{k+2} - \frac{1}{4}y_k = u_{k+1} + 2u_k \Rightarrow z^2 Y(z) - \frac{1}{4}Y(z) = zU(z) + 2U(z) \Rightarrow Y(z) = \frac{z+2}{z^2 - \frac{1}{4}}U(z)$$

$$G(z) = \frac{z+2}{z^2 - \frac{1}{4}}$$

(b) encontrar polos e zeros e verificar a estabilidade;

$$Polos \Rightarrow x^2 - \frac{1}{4} = \left(x + \frac{1}{2}\right)\left(x - \frac{1}{2}\right) \Rightarrow p_1 = \frac{1}{2}; p_2 = -\frac{1}{2}$$

$$Zeros \Rightarrow x + 2 \Rightarrow z_1 = -2$$

O SLIT é estável nesse caso, porque seus pólos p_1 e p_2 estão no círculo unitário.

(c) encontrar as equações dinâmicas;

$$\begin{aligned} x_1[k] &= y[k] & \Rightarrow & & x_1[k+1] &= y[k+1] = x_2[k] - p_1 u[k] \\ x_2[k] &= y[k+1] + p_1 u[k] & \Rightarrow & & x_2[k+1] &= y[k+2] + p_1 u[k] = \frac{1}{4}x_1[k] + (p_1 + 1)u[k+1] + u[k] \end{aligned}$$

$$p_1 = -1$$

$$\begin{aligned} x_1[k] &= y[k] & \Rightarrow & & x_1[k+1] &= x_2[k] + u[k] \\ x_2[k] &= y[k+1] - u[k] & \Rightarrow & & x_2[k+1] &= \frac{1}{4}x_1[k] + u[k] \end{aligned}$$

$$x[k+1] = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1/4 & 0 \end{bmatrix} x[k] + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} u[k]; \quad y[k] = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} x[k]$$

- (d) calcular, iterativamente, os 10 primeiros valores y_k para entrada em degrau unitário;
- (e) usando transformada em Z , encontrar uma expressão analítica para a y_k ;
- (f) comparar os resultados iterativo e analítico.

G2: 2.) Eis um “Problema de Algibeira”: um vendedor de queijos efetua apenas transações do tipo *vende metade de seu estoque mais meia peça*. Pedese o número inicial de peças, x_0 se após a 6ª venda seus queijos acabam. Interpretar a filosofia de vendas por meio de uma equação a diferenças e calcular x_k , o saldo de estoque após a k -ésima venda. Dar a resposta ao problema de algibeira.

Antes de mais nada, podemos pensar um pouco antes de tomarmos quaisquer decisões. É claro ser impossível realizar a venda de meia peça, portanto, é provável que seja uma correção, justamente para que não se venda meia peça. Veja o processo:

Processo: (Venda)

Após a venda k : c peças.

Logo antes: $c + 1/2$ peças.

Antes da venda k : $2 \cdot (c + 1/2) = \boxed{2c + 1}$ peças. Ou, após a venda $k - 1$.

Disso, podemos ir dando passos para trás até chegarmos ao momento anterior à primeira venda. Considerando, cada processo, uma venda e que antes de cada venda, teremos $2c + 1$ peças, sendo c o número de peças após essa venda:

Após a venda 6: 0

Após a venda 5: $2 \cdot 0 + 1 = 1$

Após a venda 4: $2 \cdot 1 + 1 = 3$

Após a venda 3: $2 \cdot 3 + 1 = 7$

Após a venda 2: $2 \cdot 7 + 1 = 15$

Após a venda 1: $2 \cdot 15 + 1 = 31$

Finalmente, antes da primeira venda, teremos: $2 \cdot 31 + 1 = 63$

Portanto, com passos simples, podemos resolver este problema.

Ainda assim, é possível resolvê-lo por métodos analíticos, com uma equação a diferenças, modelando da seguinte maneira: a quantidade de peças após a venda k (x_k) é a metade da anterior subtraída de $1/2$, da forma abaixo:

$$x_k = \frac{1}{2}x_{k-1} - \frac{1}{2}$$

Podemos realizar a transformada Z desta equação, obtendo:

$$\begin{aligned}
 \mathcal{Z}\{x_k\} &= \frac{1}{2}\mathcal{Z}\{x_{k-1}\} - \frac{1}{2}\mathcal{Z}\{1[k]\} \\
 X(z) &= \frac{1}{2}(z^{-1}X(z) + x[-1]) - \frac{z}{2z-2} \\
 X(z)\left[\frac{2z-1}{2z}\right] &= \frac{x[-1]}{2} - \frac{z}{2z-2} \\
 X(z)\left[\frac{2z-1}{2z}\right] &= \frac{x[-1](z-1)}{2z-2} - \frac{z}{2z-2} \\
 X(z)\left[\frac{2z-1}{2z}\right] &= \frac{x[-1]z - x[-1] - z}{2z-2} \\
 \frac{X(z)}{z} &= \frac{x[-1]z - x[-1] - z}{(z-1)(2z-1)} \\
 \frac{X(z)}{z} &= \frac{x[-1]+1}{2z-1} - \frac{1}{z-1} \\
 X(z) &= \frac{x[-1]+1}{2} \left(\frac{z}{z-1/2} \right) - \frac{1}{z-1}
 \end{aligned}$$

A partir daqui, podemos fazer a transformada inversa:

$$x[k] = \frac{x[-1]+1}{2} \left(\frac{1}{2} \right)^k - 1[k]$$

Podemos descobrir $x[-1]$ dado que sabemos $x[6]$:

$$\begin{aligned}
 x[6] = 0 &= \frac{x[-1]+1}{2} \left(\frac{1}{2} \right)^6 - 1[6] \\
 0 &= \frac{x[-1]+1}{128} - 1 \\
 128 &= x[-1] + 1
 \end{aligned}$$

$$\boxed{x[-1] = 127}$$

Temos tudo o que precisamos:

$$\begin{aligned}
 x[k] &= \frac{x[-1]+1}{2} \left(\frac{1}{2} \right)^k - 1[k] \\
 x[k] &= 64 \left(\frac{1}{2} \right)^k - 1[k]
 \end{aligned}$$

Aplicando para $k = 0$, teremos:

$$x[0] = 64 \cdot 1 - 1$$

$$\boxed{x[0] = 63}$$

Que foi o resultado obtido da primeira forma.

3.) Para a EDLIT $\tau \dot{y}(t) + y(t) = \beta u(t)$ **com** $y(0^-) = y_0$:

G2: $\tau = 2, \beta = 2$ e $y_0 = 1$.

Utilizando as constantes do grupo, a equação torna-se: $2\dot{y}(t) + y(t) = 2u(t)$ com $y(0^-) = 1$

(a) Calcular a resposta à rampa unitária por Laplace, e traçar com precisão o seu gráfico para $t \in [0, 5\tau]$;

$$\dot{y}(t) + \frac{1}{2}y(t) = u(t); \quad y(0^-) = 1; \quad u(t) = t1(t)$$

$$sY(s) - y(0^-) + \frac{1}{2}Y(s) = \frac{1}{s^2}$$

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

$$Y(s) = \frac{s^2 + 1}{s^2(s + 1/2)} = \frac{r_1}{s^2} + \frac{r_2}{s} + \frac{r_3}{s + 1/2}$$

$$r_1 = 2; \quad r_2 = -4; \quad r_3 = 5$$

$$Y(s) = \frac{2}{s^2} - \frac{4}{s} + \frac{5}{s + 1/2}$$

$$y(t) = 2t \, 1(t) - 4 \, 1(t) + 5e^{-\frac{1}{2}t}1(t)$$

%Questão 3.a)

% Intervalo

dt=0.001;

% Dados basicos

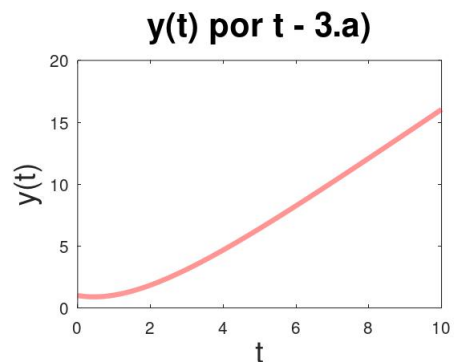
t=0:dt:10-dt; x=2*t-4+5*exp(-1/2*t);

plot (t, x, "r", "linewidth", 3);

title("y(t) por t - 3.a)", "fontsize", 20);

xlabel("t", "fontsize", 18);

ylabel("y(t)", "fontsize", 18);



(b) por Euler I, encontrar a equação que relaciona $y_k \leftrightarrow y(kT)$ e $u_k \leftrightarrow u(kT)$;

$$y(kT) = y(kT - T) + Tu(kT - T)$$

$$y[k] = y[k - 1] + Tu[k - 1]$$

$$Y(z) = z^{-1}Y(z) + Tz^{-1}U(z)$$

$$H_d(z) = \frac{Tz^{-1}}{1 - z^{-1}} = T \frac{1}{z - 1}$$

- (c) resolvê-la por transformada Z para entrada em rampa;
- (d) listar as sequências obtidas para $T = \tau, T = \tau/2, T = \tau/4$ e $T = \tau/8$;
- (e) plotar os valores de $y(kT)$ no mesmo gráfico do item (a) e comparar as aproximações numéricas;
- (f) repetir (b), (c), (d) e (e) para Newton.

4.) Para a EDLIT $\ddot{y}(t) + 2\zeta\omega_n\dot{y}(t) = \alpha\dot{u}(t) + \beta u(t)$ com CIs nulas:

Os dados $(\zeta, \omega_n, \beta, \alpha)$ **são G2:** $(1/3, 2, 3, -1)$.

Utilizando os dados do grupo, temos: $\ddot{y}(t) + \frac{4}{3}\dot{y}(t) = -\dot{u}(t) + 3u(t)$

- (a) para $u(t) = 1$, encontre, por Laplace, a solução e plote-a com precisão para $t \in [0, 8/(\zeta\omega_n)]$;
- (b) por meio de variáveis x_1 e x_2 apropriadas, expressá-la como $\dot{\mathbf{x}}(t) = \mathbf{A}\mathbf{x}(t) + \mathbf{B}\mathbf{u}(t)$ e $\mathbf{y}(t) = \mathbf{C}\mathbf{x}(t) + \mathbf{D}\mathbf{u}(t)$;
- (c) por Euler I, relacione $\mathbf{x}_k \leftrightarrow \mathbf{x}(kT)$, $y_k \leftrightarrow y(kT)$ e $u_k \leftrightarrow u(kT)$ (o procedimento para vetores é o mesmo e leva a $\mathbf{x}_k = \mathbf{A}_d\mathbf{x}_{k-1} + \mathbf{B}_d\mathbf{u}_k$ e $\mathbf{y}_k = \mathbf{C}_d\mathbf{x}_k + \mathbf{D}_d\mathbf{u}_k$) e obtenha y_k ;
- (d) plota as sequências obtidas para $T = T_0 = 1/(\zeta\omega_n)$, $T = T_0/2$, $T = T_0/4$ e $T = T_0/8$ no gráfico de (a) e compare as aproximações numéricas.

5.) Seja EDVT $\dot{y}(t) + \alpha(t)y(t) = u(t)$ com $u(t) = 1(t)$. Quando um sinal contínuo p tende a uma constante para valores altos de t ($\lim_{t \rightarrow \infty} p(t) = p_r = \text{cte.}$) esta é chamada de valor de regime do sinal.

- (a) sem resolver a equação calcular o valor de regime y_r , supondo que $y(t)$ tende a ele;
- (b) por Euler I, relacione as sequências $u_k \leftrightarrow u(kT)$ e $y_k \leftrightarrow y(kT)$;
- (c) resolva, manualmente ou por meio de um script em alguma linguagem, para $T = 1, T = 1/2, T = 1/4$ e $T = 1/10$; a solução $y(t)$ deve ser aproximada para $t \in [0, 10]$;
- (d) repetir (b) e (c) para Euler II.

Os dados $a(t)$ e $y(0^-)$ são: **G2:** $(t^2 - 1)/(t^2 + 1)$ e -1 .