



UNIVERSIDADE FEDERAL DE SANTA CATARINA
CENTRO DE CIÊNCIAS, TECNOLOGIAS E SAÚDE DO CAMPUS ARARANGUÁ
CURSO DE GRADUAÇÃO EM ENGENHARIA DE COMPUTAÇÃO

MATHEUS ROSSETTI
RIAN TURIBIO

FUNDAMENTOS DE CONTROLE - GRUPO 04

Araranguá
2021

1. Apresentação do sistema

Considere o circuito apresentado na Figura 1

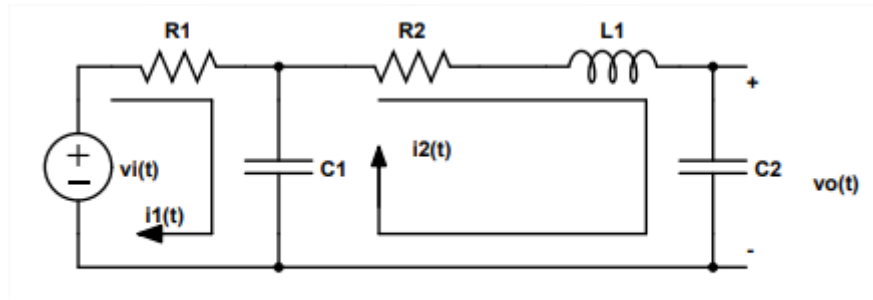


Figura 1: Circuito Elétrico

As equações que descrevem matematicamente este circuito são:

$$v_i(t) = R_1 i_1(t) + \frac{1}{C_1} \int (i_1(t) - i_2(t)) dt \quad (1)$$

$$\frac{1}{C_1} \int (i_1(t) - i_2(t)) dt = R_2 i_2(t) + L_1 \frac{di_2(t)}{dt} + \frac{1}{C_2} \int i_2(t) dt \quad (2)$$

$$v_o(t) = \frac{1}{C_2} \int i_2(t) dt \quad (3)$$

2. Tarefas

Com base nas equações do modelo, devem ser efetuadas as seguintes tarefas:

1. Obter a função de transferência $G(s) = V_o(s)/V_i(s)$ do sistema em função dos parâmetros: R_1 , R_2 , C_1 , C_2 e L_1 .
2. Efetuar o diagrama de blocos completo do circuito, identificando todas as variáveis. Utilizar somente os seguintes blocos para representar o circuito: integrador, ganho e junção de soma/subtração. A entrada será o sinal v_i e a saída v_o .
3. Simular, utilizando o programa Matlab/Simulink, e comparar as respostas ao degrau unitário considerando o diagrama de blocos completo e a função de transferência. Para simulação, os valores numéricos dos parâmetros do circuito serão calculados através das seguintes expressões:

$$C_1 = \frac{0,1}{K} \quad (4)$$

$$C_2 = \frac{1}{K} \quad (5)$$

$$R_1 = \sqrt{\frac{K}{10}} \quad (6)$$

$$R_2 = \sqrt{K} \quad (7)$$

$$L_1 = \sqrt[3]{K} \quad (8)$$

onde $K = a$, sendo a o número do grupo.

4. Obter, a partir dos resultados de simulação, o tempo de pico, sobressinal, tempo de subida (0 a 100%) e tempo de acomodação (2%). 5. Com base nos dados obtidos no item anterior, determinar ξ , ω_n e α e estabelecer um sistema de segunda ordem na forma

$$G(s) = \frac{V_o(s)}{V_i(s)} = \frac{\alpha \omega_n^2}{s^2 + 2\xi \omega_n s + \omega_n^2} \quad (9)$$

3. Resultados

- a. Função de transferência:
- b. Diagrama de blocos:
- c. Simulação no Matlab/Simulink:
- d. Tempos de pico, sobressinal, de subida e acomodação:
- e. Sistema de segunda ordem:

A) Para explicar o calculo da funcao de transferencia, segue a imagem abaixo:

1)

Já Transformado

$$I_1(s) \left[R_1 + \frac{1}{C_1 s} \right] - I_2(s) \left[\frac{1}{C_1 s} \right] = V_i(s)$$

$$-I_1(s) \left[\frac{1}{C_1 s} \right] + I_2(s) \left[R_2 + L_1 s + \frac{1}{C_2 s} + \frac{1}{C_1 s} \right] = V_o(s)$$

$$\Delta = \begin{vmatrix} R_1 + \frac{1}{C_1 s} & -\frac{1}{C_1 s} \\ -\frac{1}{C_1 s} & R_2 + L_1 s + \frac{1}{C_2 s} + \frac{1}{C_1 s} \end{vmatrix}$$

$$= \left(R_1 + \frac{1}{C_1 s} \right) \cdot \left(R_2 + L_1 s + \frac{1}{C_2 s} + \frac{1}{C_1 s} \right) - \left(+\frac{1}{C_1 s} + \frac{1}{C_1 s} \right)$$

$$= R_1 R_2 + R_1 L_1 s + \frac{R_1}{C_2 s} + \frac{R_1}{C_1 s} + \frac{1}{C_1 s} + \frac{L_1 s}{C_1 s} + \frac{1}{C_1 C_2 s^2} + \frac{1}{C_1^2 s^2} - \frac{1}{C_1 s^2}$$

$$= R_1 R_2 + R_1 L_1 s + \frac{R_1}{C_2 s} + \frac{R_1}{C_1 s} + \frac{1}{C_1 s} + \frac{L_1 s}{C_1 s} + \frac{1}{C_1 C_2 s^2}$$

$$I_2(s) = \begin{bmatrix} R_1 + \frac{1}{C_1 s} \\ \frac{-1}{C_1 s} \end{bmatrix} \quad [VS]$$

$$\begin{bmatrix} \frac{-1}{C_1 s} \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\Delta$$

$$= \frac{VS}{C_1 s} \Rightarrow \frac{I_2(s)}{V(s)} = \frac{VS}{C_1 s} = \frac{1}{C_1 s}$$

$$G(s) = \frac{1}{C_1 s}$$

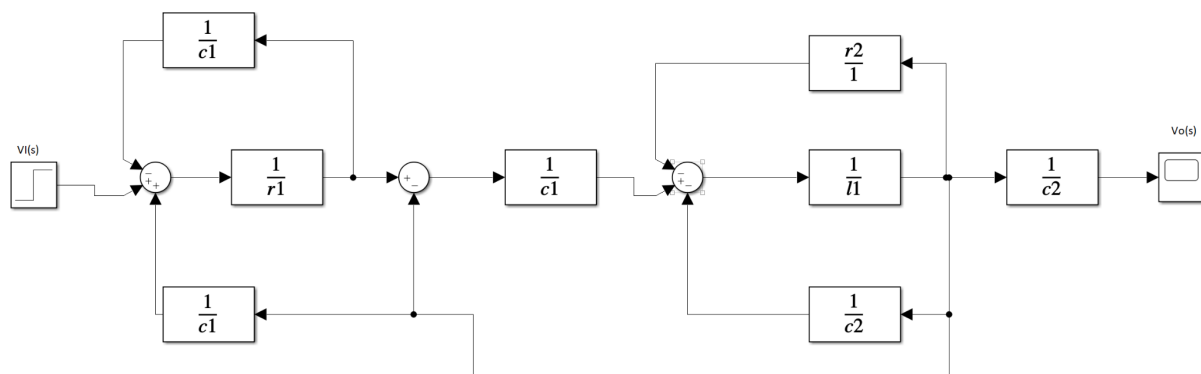
$$R_1 R_2 + R_1 L_1 s + \frac{R_1}{C_1 s} + \frac{R_1}{C_1 s} + \frac{1}{C_1 s} + \frac{L_1 s}{C_1 s} + \frac{1}{C_1 (2 + \rho^2)}$$

$$G(s) = \frac{1}{(R_1 C_1 C_2 L_1) s^3 + (R_1 R_2 C_1 C_2 + L_1 C_2) s^2 + \rightarrow (R_1 C_1 + R_1 C_2 + R_2 C_2) s + 1}$$

Ou simplesmente a função de transferência se resume em:

$$G(s) = \frac{1}{(R_1 C_1 C_2 L_1) s^3 + (R_1 R_2 C_1 C_2 + L_1 C_2) s^2 + (R_1 C_1 + R_1 C_2 + R_2 C_2) s + 1}$$

B) Na construção do diagrama de blocos, primeiramente foi feito a divisão de contas onde, as fórmulas dadas pelo professor foram transformadas utilizando a transformada de Laplace, com isso começa-se a transformar a primeira função $V_I(S)$ em uma função que consiga representar I_1 , e como sabíamos que teria uma retroalimentação vindo do capacitor C_1 , colocamos um somador para unir os dois, após isso, nisso terminamos a primeira função, para a segunda função, os passos são os mesmo, só que um pouco mais complexa, pois temos funções quadráticas, transformando tudo e dividindo esta função, chegamos ao resultado dos blocos da segunda função, e para terminar, e feito o bloco da função V_o , que e um capacitor, com isso o diagrama de blocos é mostrado a seguir:



C) Utilizando o Matlab, foi criado um script para gerenciar as informações dadas no trabalho, já que foi dada a função de transferência e sabemos que cada componente possui sua equação característica, conseguimos inserir cada função com o seu valor correspondente, e já que o nosso grupo e o número 4, o valor de K seria 4. Com as informações inseridas de cada componente, ele insere na função de transferência e depois plotar o diagrama de pólos e zeros e o gráfico da função:

```
c1 =
    0.0250

c2 =
    0.2500

r1 =
    0.6325

r2 =
    2

l1 =
    1.5874

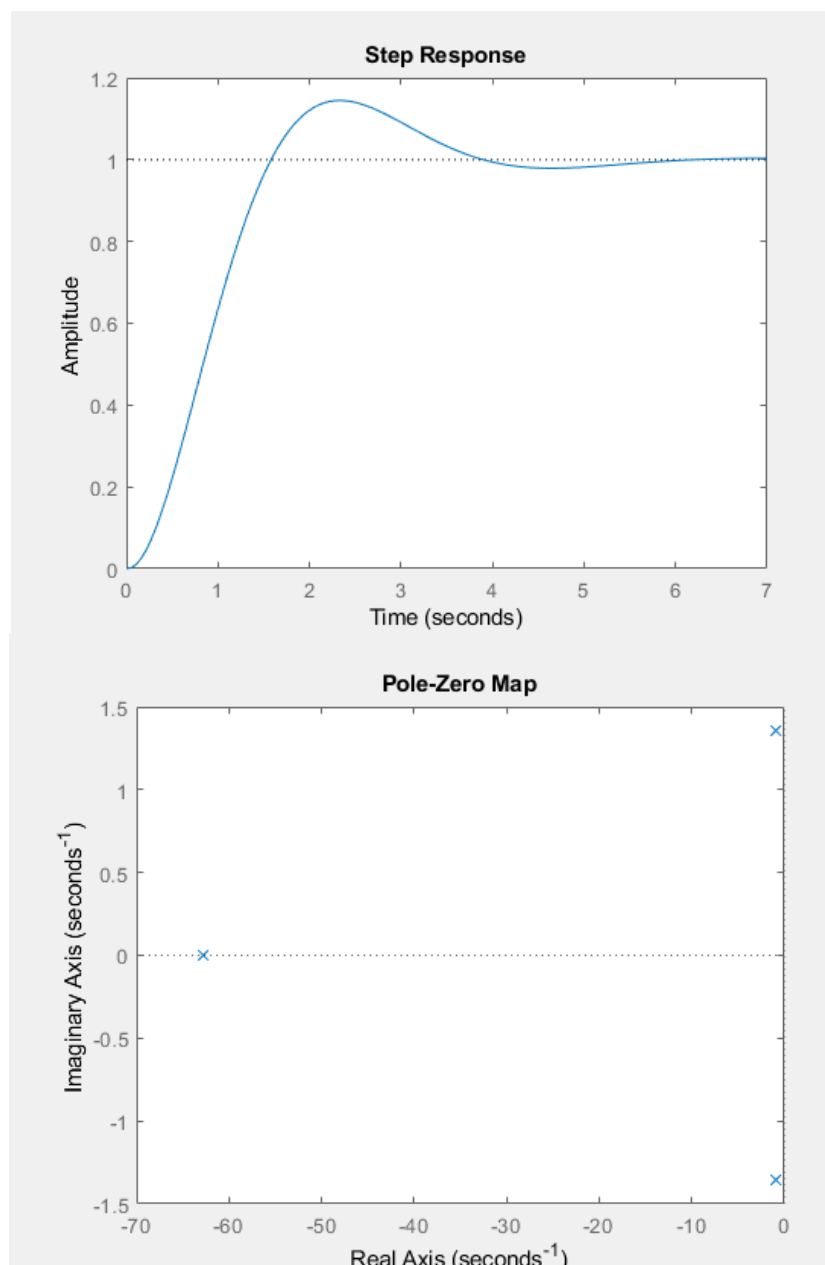
sis =

          1
-----
0.006275 s^3 + 0.4048 s^2 + 0.6739 s + 1
Continuous-time transfer function.
```

A seguir a programação feita no Matlab:

```
1 - clear all
2 - close all
3 - clc
4
5
6 - c1 = (0.1)/4
7 - c2 = 1/4
8 - r1 = sqrt(4/10)
9 - r2 = sqrt(4)
10 - l1 = nthroot(4,3)
11
12 - sis = tf([1] , [(r1*c1*c2*l1) (r1*r2*c1*c2+l1*c2) (r1*c1+r1*c2+r2*c2) 1])
13
14 - figure(1)
15 - stepplot(sis)
16 - figure(2)
17 - pzmap(sis)
```

E por último os gráficos mostrados pelo programa:



D) Com a plotagem do gráfico feita, o matlab possui algumas funções que resultam nos valores pedidos neste trabalho:

Tempo de Pico: 2.32 seg

Sobressinal: 14.5%

Tempo de subida: 1.58 seg

Tempo de Acomodação: 4.85 seg

E) Como o Matlab entrega o sobre sinal em porcentagem, dividimos por 100 para termos o valor real do Mp, que dá um resultado de 0.145, com isso segue a imagem com as conversões feitas:

Handwritten calculations on lined paper:

$$5) m_p = 0,145$$

$$x = \left(\frac{\ln(m_p)}{\pi} \right)^2 = \left(\frac{\ln(0,145)}{\pi} \right)^2 = 0,377$$

$$\xi = \sqrt{\frac{x}{1+x}} = \sqrt{\frac{0,377}{1+0,377}} = 0,523$$

$$TP = \frac{\pi}{\omega_d} \Rightarrow \omega_d = \frac{\pi}{TP} = \frac{\pi}{2,32} = 1,354$$

$$\omega_d = \omega_n \sqrt{1-\xi^2} \Rightarrow 1,354 = \omega_n \sqrt{1-0,523^2} = 1,588$$

Com estes resultados, e a função base que o professor disponibilizou da função de segunda ordem:

$$G(s) = \frac{V_o(s)}{V_i(s)} = \frac{\alpha \omega_n^2}{s^2 + 2\xi \omega_n s + \omega_n^2} \quad (9)$$

Obtemos:

Handwritten transfer function derivation on lined paper:

$$G(s) = \frac{1,588^2}{s^2 + 2(0,523)(1,588)s + 1,588^2}$$

$$G(s) = \frac{2,521}{s^2 + 1,661s + 2,521}$$