



Nome: \_\_\_\_\_ Matrícula: \_\_\_\_\_

## 1ª Prova – ENE0077 CONTROLE DE SISTEMAS DINÂMICOS – 2024.1

**1ª Questão:** (2,0) Considere o modelo não-linear de um pêndulo simples. A ação da gravidade depende da posição angular do pêndulo. Obtenha a função de transferência (pequenos sinais) para o “*worst-case scenario*”, isto é, o ângulo que exige o torque máximo.

$$mL^2 \frac{d^2 \theta}{dt^2} + c \frac{d\theta}{dt} = u - mgL \sin \theta$$

$$\frac{d^2 \theta}{dt^2} = -c/mL^2 \frac{d\theta}{dt} + u/mL^2 - mgL \sin \theta / mL^2$$

$$f(x) \sim f(x_0) + \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=x_0} (x - x_0)$$

$$\sin(\theta) \sim \sin(\theta_0) + \cos(\theta_0)(\theta - \theta_0)$$

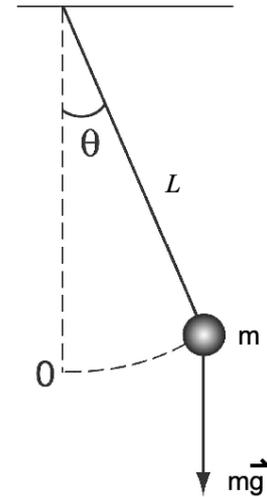
$$mL^2 \frac{d^2 \theta}{dt^2} + c \frac{d\theta}{dt} = u - mgL (\sin(\theta_0) + \cos(\theta_0)(\theta - \theta_0))$$

$$mL^2 \frac{d^2 \delta \theta}{dt^2} + c \frac{d\delta \theta}{dt} = \delta u - mgL \cos(\theta_0) \delta \theta$$

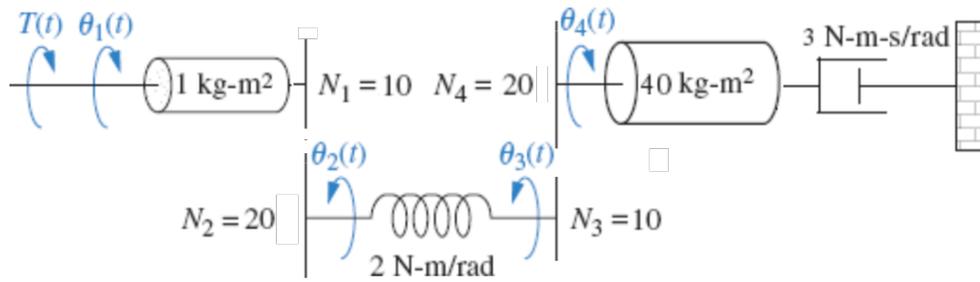
$$\delta u = u - mgL \sin(\theta_0)$$

$$mL^2 s^2 \delta \theta(s) + c s \delta \theta(s) + mgL \cos(\theta_0) \delta \theta(s) = \delta u(s)$$

$$\frac{\delta \theta(s)}{\delta u(s)} = \frac{1}{mL^2 s^2 + c s + mgL \cos(\theta_0)} \quad \text{Worst case scenario} \Rightarrow \pi/2 \Rightarrow \frac{\delta \theta(s)}{\delta u(s)} = \frac{1}{mL^2 s^2 + c s}$$



2ª Questão: (2,0) Determine a função de transferência,  $G(s) = \theta_4(s)/T(s)$ , para o seguinte sistema mecânico rotacional.



---

Transferindo as impedâncias através dos trens de engrenagens para o eixo da mola de torsão:

$$\left(\frac{N_2}{N_1}\right)^2 J_1 \ddot{\theta}_2 + K \theta_2 - K \theta_3 = T_2$$

$$-K \theta_2 + K \theta_3 + \left(\frac{N_3}{N_4}\right)^2 D \dot{\theta}_3 + \left(\frac{N_3}{N_4}\right)^2 J_2 \ddot{\theta}_3 = 0$$

T. Laplace e valores:

$$\begin{aligned} [4s^2 + 2] \theta_2 - 2 \theta_3 &= T_2 \\ -2 \theta_2 + [2 + 0,75s + 10s^2] \theta_3 &= 0 \end{aligned}$$

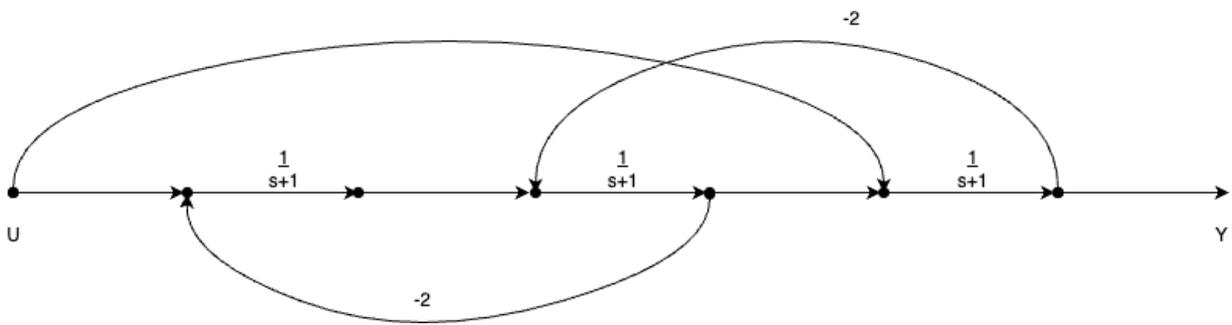
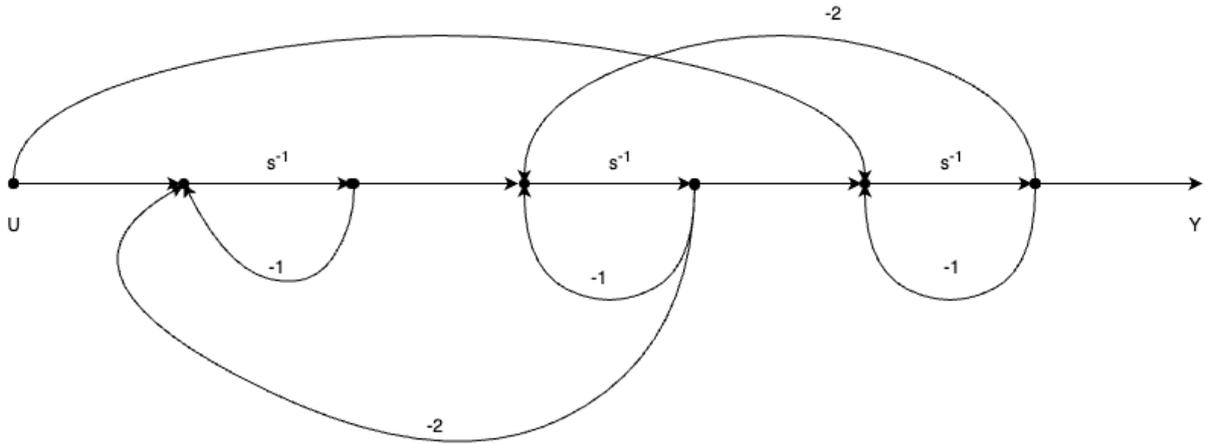
$$\begin{bmatrix} 4s^2 + 2 & 0 \\ -2 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \theta_2 \\ \theta_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} T_2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 4s^2 + 2 & -2 \\ -2 & 2 + 0,75s + 10s^2 \end{bmatrix}$$

$$\frac{\theta_3}{T_2} = \frac{2}{40s^4 + 3s^3 + 28s^2 + 1,5s} \rightarrow \frac{\theta_4(s)}{T(s)} = \frac{2}{40s^4 + 3s^3 + 28s^2 + 1,5s}$$

$$\frac{r_1}{r_2} = \frac{N_1}{N_2} \quad \theta_3 = \frac{N_4}{N_3} \theta_4 \quad T_2 = \frac{N_2}{N_1} T_1 \quad \frac{\theta_3}{T_2} = \frac{N_4}{N_3} \frac{N_1}{N_2} \frac{\theta_4}{T_1} = \frac{20 * 10}{10 * 20} \frac{\theta_4}{T_1} = \frac{\theta_4}{T_1}$$

3ª Questão: (3.0) Obtenha a função de transferência,  $G(s) = Y(s)/U(s)$ .



2 Caminhos diretos, 2 laços,

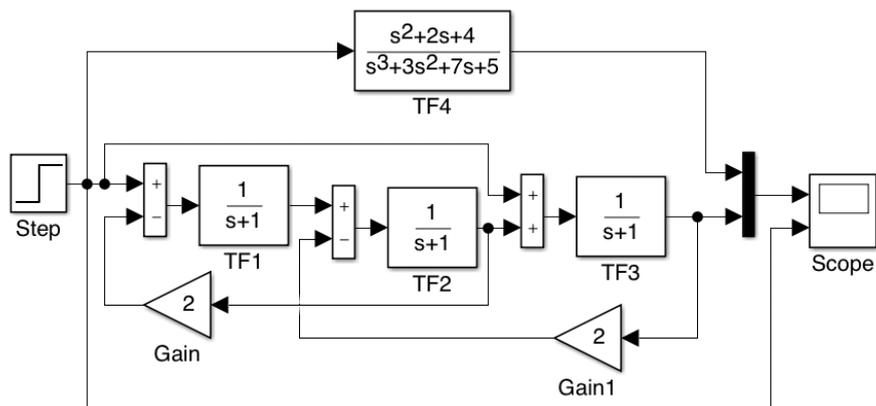
$$L_1 = \frac{-2}{(s+1)^2}, L_2 = \frac{-2}{(s+1)^2},$$

$$\Delta = 1 + \frac{4}{(s+1)^2}, P_1 = \frac{1}{(s+1)^3}, P_2 = \frac{1}{(s+1)},$$

$$\Delta_1 = 1, \Delta_2 = 1 + \frac{2}{(s+1)^2}$$

$$G(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{P_1 \Delta_1 + P_2 \Delta_2}{\Delta} = \frac{\frac{1}{(s+1)^3} + \frac{1}{(s+1)} \left(1 + \frac{2}{(s+1)^2}\right)}{1 + \frac{4}{(s+1)^2}} = \frac{1 + (s+1)^2 \left(1 + \frac{2}{(s+1)^2}\right)}{(s+1)^3 + 4(s+1)} = \frac{1 + (s+1)^2 + 2}{(s+1)^3 + 4(s+1)}$$

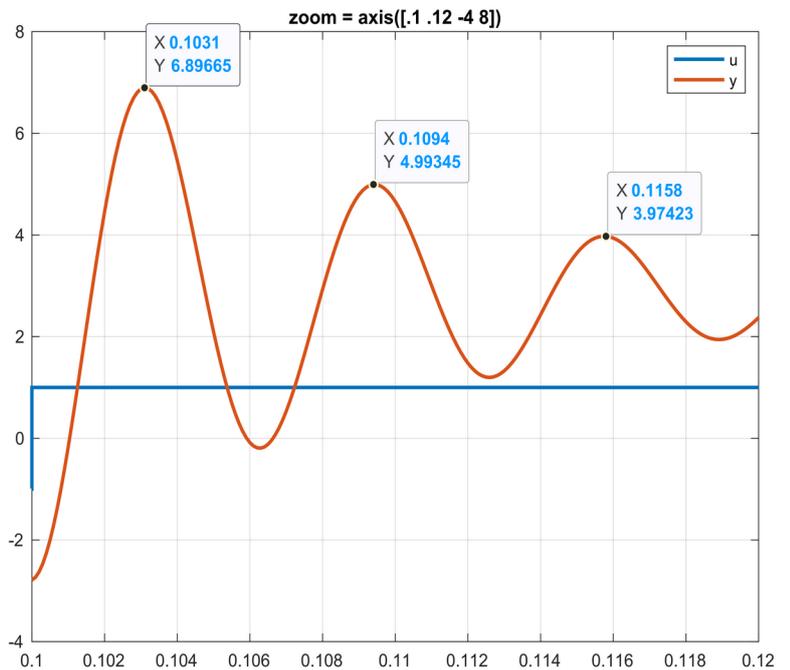
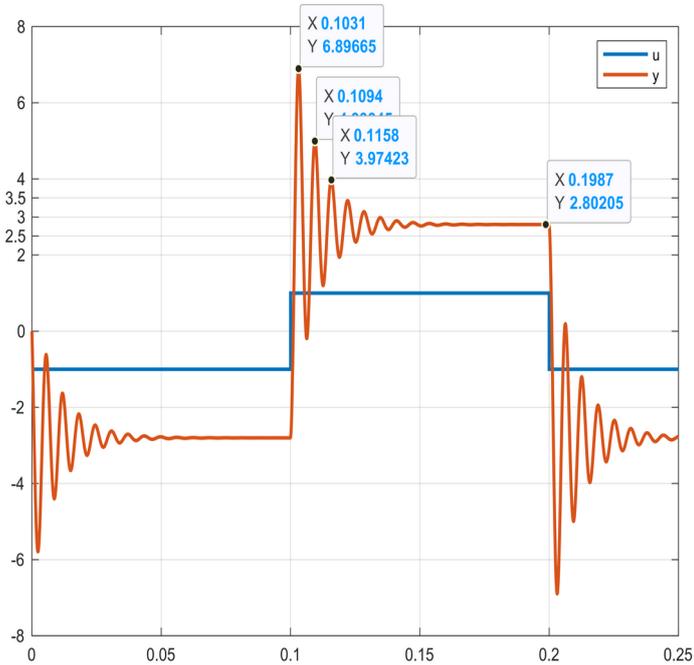
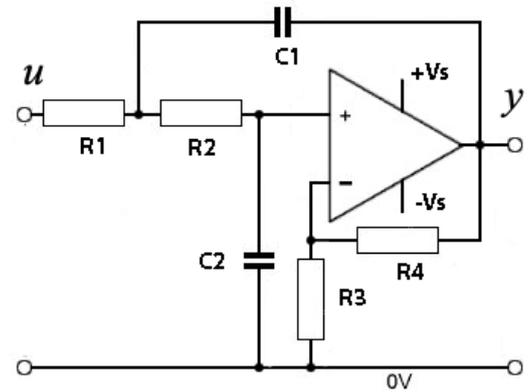
$$G(s) = \frac{s^2 + 2s + 4}{s^3 + 3s^2 + 7s + 5}$$



4ª Questão: (3,0) Com a precisão disponível no gráfico, considere a seguinte resposta ao degrau de um sistema de segunda ordem sem zeros (detalhes no zoom):

$$G(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{K \omega_n^2}{s^2 + 2\zeta \omega_n s + \omega_n^2}$$

- a) (1,0) Calcule os tempos de subida, pico, acomodação e sobrepasso percentual,  $t_r$ ,  $t_p$ ,  $t_s$  e  $M_p$ .
- b) (1,0) Quais os valores de  $K$ ,  $\zeta$ ,  $\omega_n$ ?
- c) (1,0) Com  $R_1=R_2=R_4=10k\Omega$ ,  $C_1=C_2=0,1\mu F$ , no circuito, qual o valor de  $R_3$  produz o sinal mostrado?



- a) (1,0)  $t_r \approx 0,002 s$ ,  
 $t_p \approx 0,0031 s$ ,  
 $t_s \approx 0,05 s$  e  
 $M_p = (6,89+2,8)/(2*2,8)=1,73 \approx 73\%$
- b) (1,0) Quais os valores de  $K$ ,  $\zeta$ ,  $\omega_n$ ?  
 $K = (2,8*2)/2 = 2,8$ ;  
 $\zeta = 0,1$ ;  
 $\omega_d = \omega_n \sqrt{1 - \zeta^2}$ ;  $T_d = (0.1158-0.1031)/2 = \omega_d = 2\pi/T_d = 989.4780$   
 $\rightarrow \omega_n = 994.4628 \text{ rad/s}$  ( $1/RC = 1000 \text{ rad/s}$ )
- c) (1,0) Com  $R_1=R_2=R_4=10k\Omega$ ,  $C_1=C_2=0,1\mu F$ , no circuito, qual o valor de  $R_3$  produz o sinal mostrado?

O ganho do circuito é dados por  $1 + R_4/R_3 = 2,8$   $10K/R_3 = 1,8 \Rightarrow R_3 = 5.5 k\Omega$

$$\frac{r_1}{r_2} = \frac{N_1}{N_2}$$

$$T_1 \theta_1 = T_2 \theta_2$$

$$r_1 \theta_1 = r_2 \theta_2$$

