



Disciplina: Controle e Servomecanismos I



Atividades: **Revisão da Resolução de Equações Diferenciais via Transformada de Laplace, Função de Transferência**

Professor: José Paulo Vilela Soares da Cunha

Rio de Janeiro, 29 de julho de 2020.



Referências

- Castrucci, P. B. L., Bittar, A. & Sales, R. M. (2018). Controle Automático, 2ª edição, LTC. (*)
- Castrucci, P. B. L., Bittar, A. & Sales, R. M. (2011). Controle Automático, LTC.

(*) Organizado para a 2ª edição, Seções 2.4 e 2.5.

EXEMPLO DE RESOLUÇÃO DE EQUAÇÕES

DIFERENCIAIS LINEARES VIA

TRANSFORMADA DE LAPLACE

EQ. DIF.:

$$\dot{y}(t) + a y(t) = b u(t), \quad y(0) = y_0, \quad t \geq 0.$$

ENTRADA: $u(t) = \mathbf{1}(t)$

PROBLEMA: $y(t)$? \rightarrow OU SEJA: DETERMINAR $y(t)$

$$\mathcal{L}\{ \dot{y}(t) + ay(t) \} = \mathcal{L}\{ b \mathbf{1}(t) \} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \mathcal{L}\{ \dot{y} \} + a \underbrace{\mathcal{L}\{ y \}} = b \mathcal{L}\{ \mathbf{1}(t) \} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \overbrace{sY(s) - y(0)} + aY(s) = b \frac{1}{s} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow sY(s) + aY(s) = y_0 + b \frac{1}{s} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow (s+a)Y(s) = y_0 + b \frac{1}{s} \Rightarrow$$

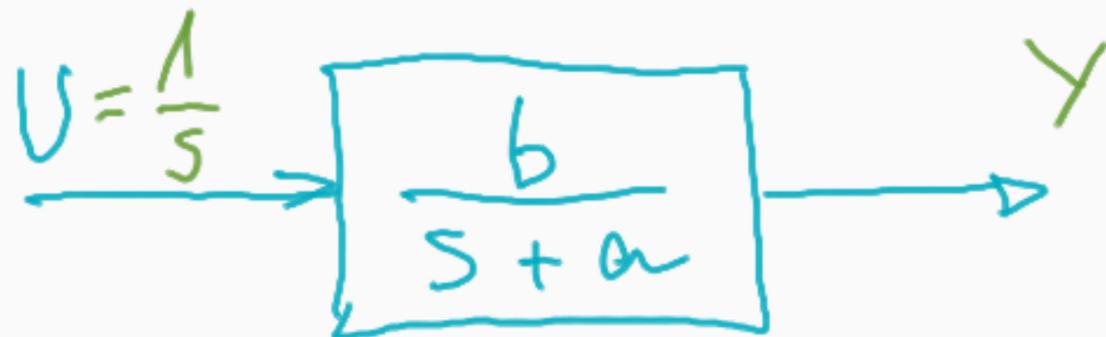
$$\Rightarrow Y(s) = \frac{y_0}{s+a} + \frac{b}{s(s+a)}$$

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1} \left\{ Y(s) \right\}$$

$$= \underbrace{\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{y_0}{s+a} \right\}}_{\text{TERMO TRANSITÓRIO}} + \underbrace{\mathcal{L}^{-1} \left\{ \frac{b}{s(s+a)} \right\}}_{\text{TERMO DA RESP. FORÇADA}}$$

TERMO TRANSITÓRIO
(DEPENDE DA CONDIÇÃO INICIAL)

TERMO DA RESP.
FORÇADA
(DEPENDE DA ENTRADA)



$$y(t) = y_0 e^{-at} + \underbrace{\mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{c_1}{s}\right\} + \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{c_2}{s+a}\right\}}_{\mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{b}{s(s+a)}\right\}}$$

$$c_1(s+a) + c_2 s = b \Rightarrow c_1 s + c_1 a + c_2 s = b$$

$$\Rightarrow \begin{cases} c_1 + c_2 = 0 \Rightarrow c_2 = -c_1 = -\frac{b}{a} \\ c_1 a = b \Rightarrow c_1 = \frac{b}{a} \end{cases}$$

$$y(t) = y_0 e^{-at} + \int^{-1} \left\{ \frac{b}{as} \right\} + \int^{-1} \left\{ \frac{-b}{a(s+a)} \right\}$$

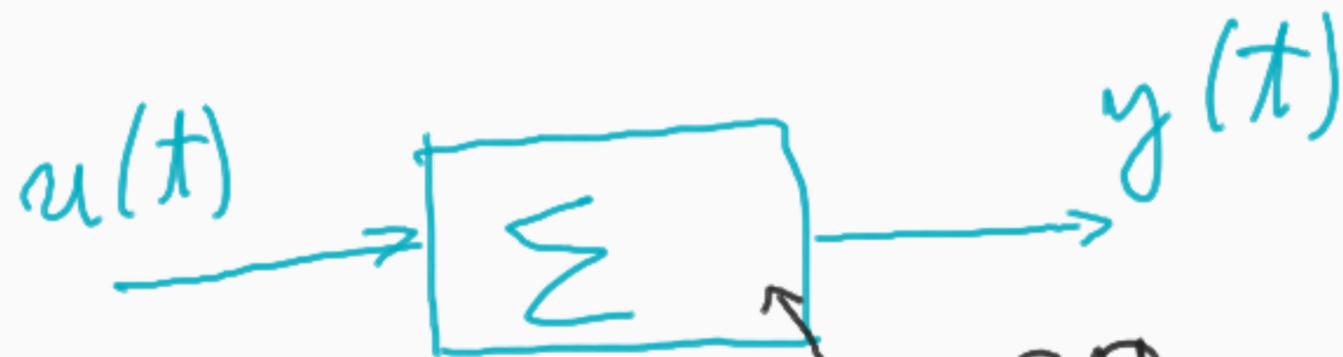
$$= y_0 e^{-at} + \frac{b}{a} - \frac{b}{a} e^{-at}, \quad t \geq 0$$

$$\Rightarrow y(t) = y_0 e^{-at} + \frac{b}{a} (1 - e^{-at}), \quad t \geq 0$$

$\tau = \frac{1}{a}$ ← CONSTATANTE DE TEMPO
 $\tau = RC$; $\tau = L/R$

FUNÇÃO DE TRANSFERÊNCIA

SISTEMA SISO LTI:



ESTADO INICIAL (INTERNO)
É NULO: $x(0) = 0$
ou SISTEMA RELAXADO



$$\Sigma: a_m \frac{d^m y}{dt^m} + a_{m-1} \frac{d^{m-1} y}{dt^{m-1}} + \dots + a_1 \dot{y} + a_0 y =$$

$$= b_m \frac{d^m u}{dt^m} + b_{m-1} \frac{d^{m-1} u}{dt^{m-1}} + \dots + b_1 \dot{u} + b_0 u$$

COM $n \geq m$ e CONDIÇÕES INICIAIS NULAS,

$$\mathcal{L}\{\Sigma\}: a_m s^m Y(s) + a_{m-1} s^{m-1} Y(s) + \dots + a_1 s Y(s) + a_0 Y(s) =$$

$$= b_m s^m U(s) + b_{m-1} s^{m-1} U(s) + \dots + b_1 s U(s) + b_0 U(s)$$

$$\begin{aligned} & (a_m s^m + a_{m-1} s^{m-1} + \dots + a_1 s + a_0) Y(s) = \\ & = (b_m s^m + \dots + b_1 s + b_0) U(s) \end{aligned}$$

$$G(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{b_m s^m + \dots + b_1 s + b_0}{a_m s^m + a_{m-1} s^{m-1} + \dots + a_1 s + a_0}$$

FUNÇÃO DE TRANSFERÊNCIA

$$Y(s) = G(s) U(s) \xrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} y(t) = g(t) * u(t)$$

CONVOLUÇÃO



$$U(s) = 1 \Rightarrow Y(s) = G(s)$$

$$\mathcal{L}^{-1} \downarrow$$

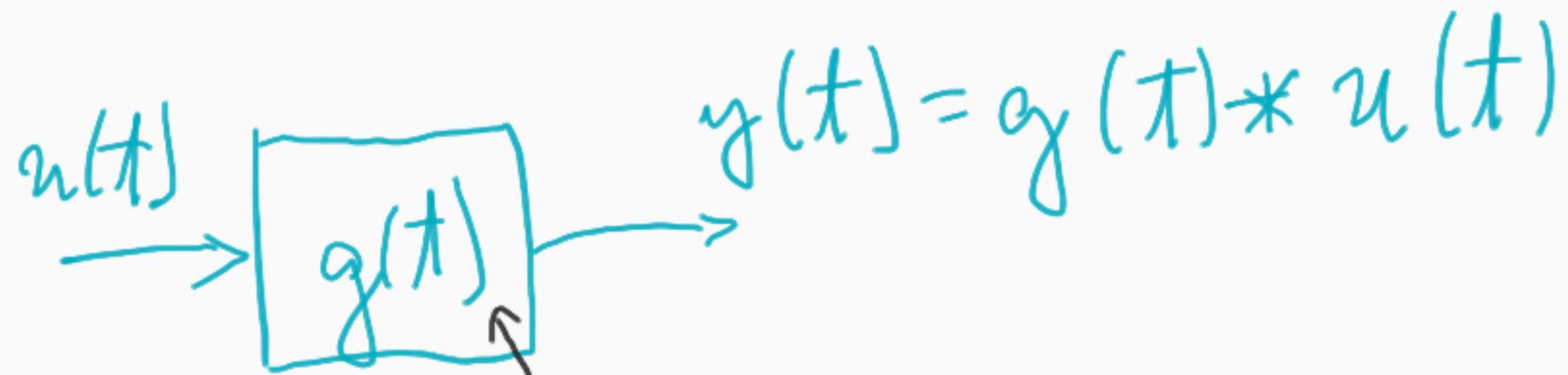
$$u(t) = \delta(t)$$

$$\downarrow \mathcal{L}^{-1}$$

$$\rightarrow y(t) = \mathcal{L}^{-1}\{G(s)\} = g(t)$$

RESPOSTA IMPULSIVA! \uparrow

$$G(s) = \mathcal{L}\{g(t)\}$$



CONDICÕES INICIAIS NULAS

Q que fazer com a_n ?

$$G(s) = \frac{\underline{b_m} s^m + \dots + \underline{b_1} s + \underline{b_0}}{\underline{a_m} s^m + \dots + \underline{a_1} s + \underline{a_0}} =$$

$$\frac{\underline{a_m} s^m + \underline{a_{m-1}} s^{m-1} + \dots + \underline{a_1} s + \underline{a_0}}{\underline{a_m} s^m + \dots + \underline{a_1} s + \underline{a_0}}$$

$$= \frac{\overline{b_m} s^m + \dots + \overline{b_1} s + \overline{b_0}}{\overline{a_m} s^m + \dots + \overline{a_1} s + \overline{a_0}} \leftarrow \overline{b_i} := \frac{b_i}{a_m}$$

$$\rightarrow s^m + \overline{a_{m-1}} s^{m-1} + \dots + \overline{a_1} s + \overline{a_0} \leftarrow \overline{a_i} := \frac{a_i}{a_m}$$

POLINÔMIO
MÔNICO