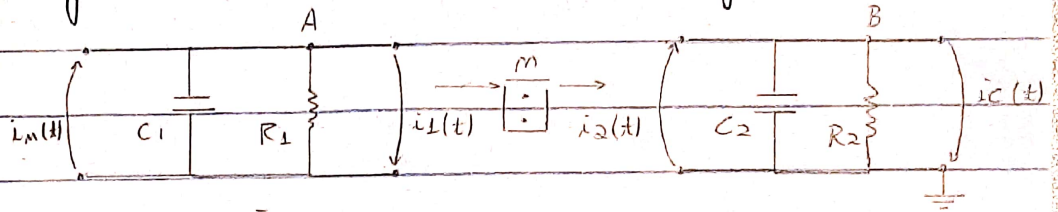


$$\begin{array}{ll}
 m \rightarrow C & T \rightarrow i \\
 b \rightarrow \frac{1}{K} & W \rightarrow V \\
 K \rightarrow L &
 \end{array}
 \quad
 \begin{array}{ll}
 m \rightarrow L & W \rightarrow i \\
 b \rightarrow R & T \rightarrow V \\
 K \rightarrow C &
 \end{array}
 \quad
 m = \frac{I_2}{I_1} = \frac{W_1}{W_2}$$

Gabriel Barbosa Pagonini - 10222539 - Modelagem aula 15/09

① a) Analogia do Tipo 2

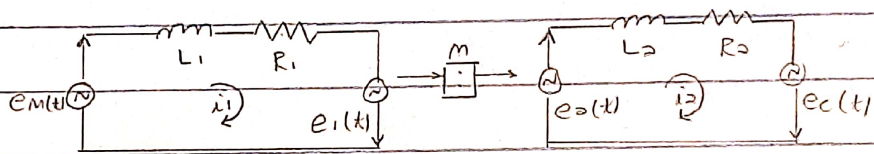


Nó A: $\begin{cases} C_1 D + \frac{1}{R_1} \\ V_1 = i_m - i_1 \end{cases}$ Nó B: $\begin{cases} C_2 D + \frac{1}{R_2} \\ V_2 = i_2 - i_c \end{cases}$

Transformador: $m = i_2 / i_1 \rightarrow i_2 = m \cdot i_1$

Sistema mecânico $\Rightarrow \begin{cases} (J_1 D + B_1) \dot{\omega}_1 = T_m - T_1 \\ (J_2 D + B_2) \dot{\omega}_2 = T_2 - T_c \\ T_2 = m T_1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} J_1 \ddot{\theta}_1 + B_1 \dot{\theta}_1 = T_m - T_1 \\ J_2 \ddot{\theta}_2 + B_2 \dot{\theta}_2 = T_2 - T_c \\ T_2 = m T_1 \quad / \quad \dot{\theta}_1 = m \dot{\theta}_2 \end{cases}$

b) Analogia do Tipo 1



Malha 1: $(L_1 D + R_1) i_1 = e_m - e_1$ Malha 2: $(L_2 D + R_2) i_2 = e_2 - e_c$

Transformador: $m = e_2 / e_1 \rightarrow e_2 = m \cdot e_1$

Sistema mecânico $\Rightarrow \begin{cases} (J_1 D + B_1) \dot{\omega}_1 = T_m - T_1 \\ (J_2 D + B_2) \dot{\omega}_2 = T_2 - T_c \\ T_2 = m T_1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} J_1 \ddot{\theta}_1 + B_1 \dot{\theta}_1 = T_m - T_1 \\ J_2 \ddot{\theta}_2 + B_2 \dot{\theta}_2 = T_2 - T_c \\ T_2 = m T_1 \quad / \quad \dot{\theta}_1 = m \dot{\theta}_2 \end{cases}$

② Eq. dif. da caixa de transmissão em ω_2 : - Utilizando as eqs do ex 1

$\begin{cases} J_1 \ddot{\theta}_1 + B_1 \dot{\theta}_1 = T_m - T_1 \rightarrow T_1 = T_m - J_1 \ddot{\theta}_1 - B_1 \dot{\theta}_1 \\ J_2 \ddot{\theta}_2 + B_2 \dot{\theta}_2 = T_2 - T_c \xrightarrow{T_2 = m T_1} m T_1 = J_2 \ddot{\theta}_2 + B_2 \dot{\theta}_2 + T_c \end{cases}$

$\therefore m (T_m - J_1 \ddot{\theta}_1 - B_1 \dot{\theta}_1) = J_2 \ddot{\theta}_2 + B_2 \dot{\theta}_2 + T_c$; com $\begin{cases} \dot{\theta}_1 = m \dot{\theta}_2 \\ \ddot{\theta}_1 = m \ddot{\theta}_2 \end{cases}$

$m T_m - J_1 m^2 \ddot{\theta}_2 - B_1 m^2 \dot{\theta}_2 = J_2 \ddot{\theta}_2 + B_2 \dot{\theta}_2 + T_c$
 $\rightarrow (J_2 + J_1 m^2) \ddot{\theta}_2 + (B_2 + B_1 m^2) \dot{\theta}_2 + T_c = m \cdot T_m$; com $\begin{cases} J_{eq} = J_2 + J_1 m^2 \\ B_{eq} = B_2 + B_1 m^2 \end{cases}$

$\therefore J_{eq} \ddot{\theta}_2 + B_{eq} \dot{\theta}_2 + T_c = m \cdot T_m$