

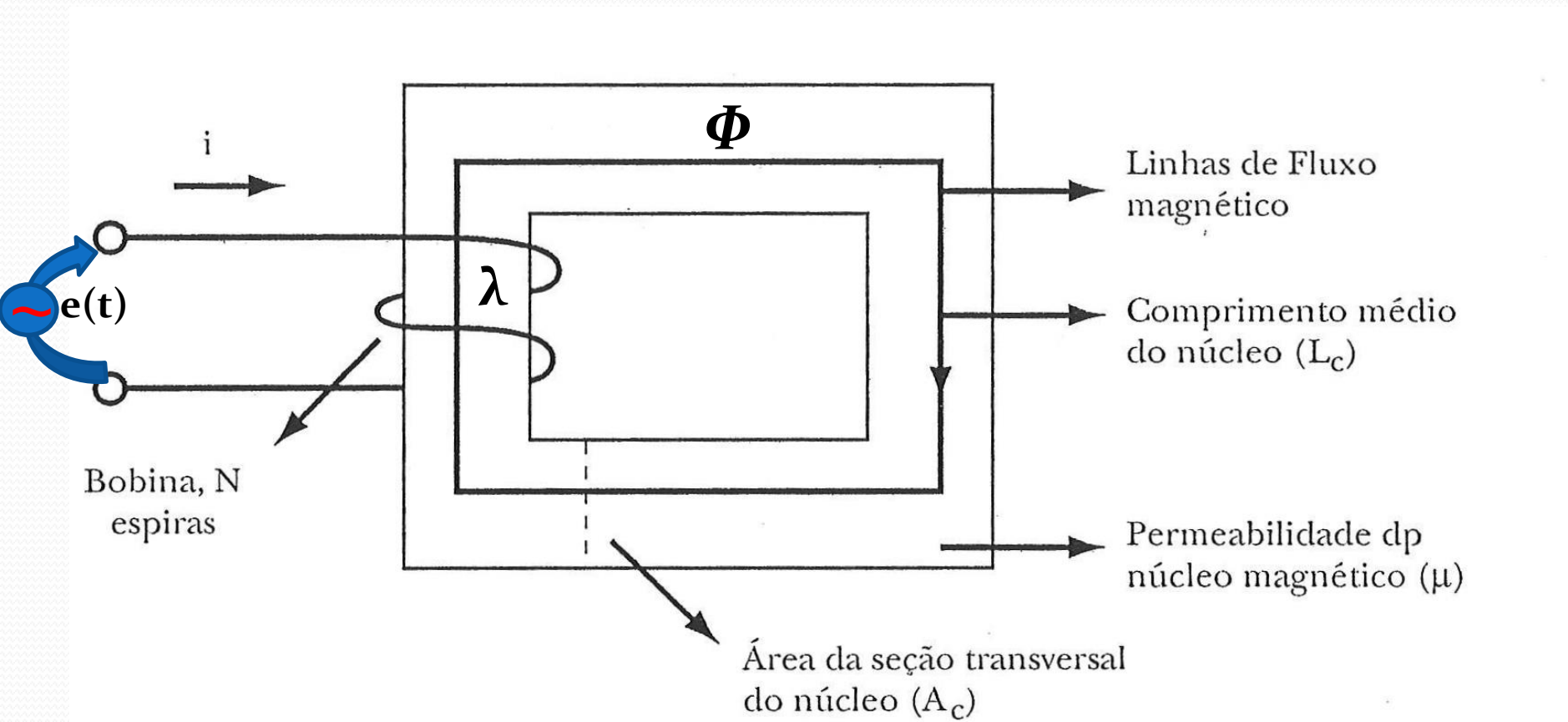
# *Sistemas Eletromecânicos*

- *Circuitos Magnéticos*
  - *Variáveis e Unidades*
- *LEIS DOS MOTORES*
- *LEIS DOS GERADORES*
- *EXEMPLOS:*
  - *Esfera em suspensão*
  - *Alto-falante*
  - *Motor Corrente Contínua*

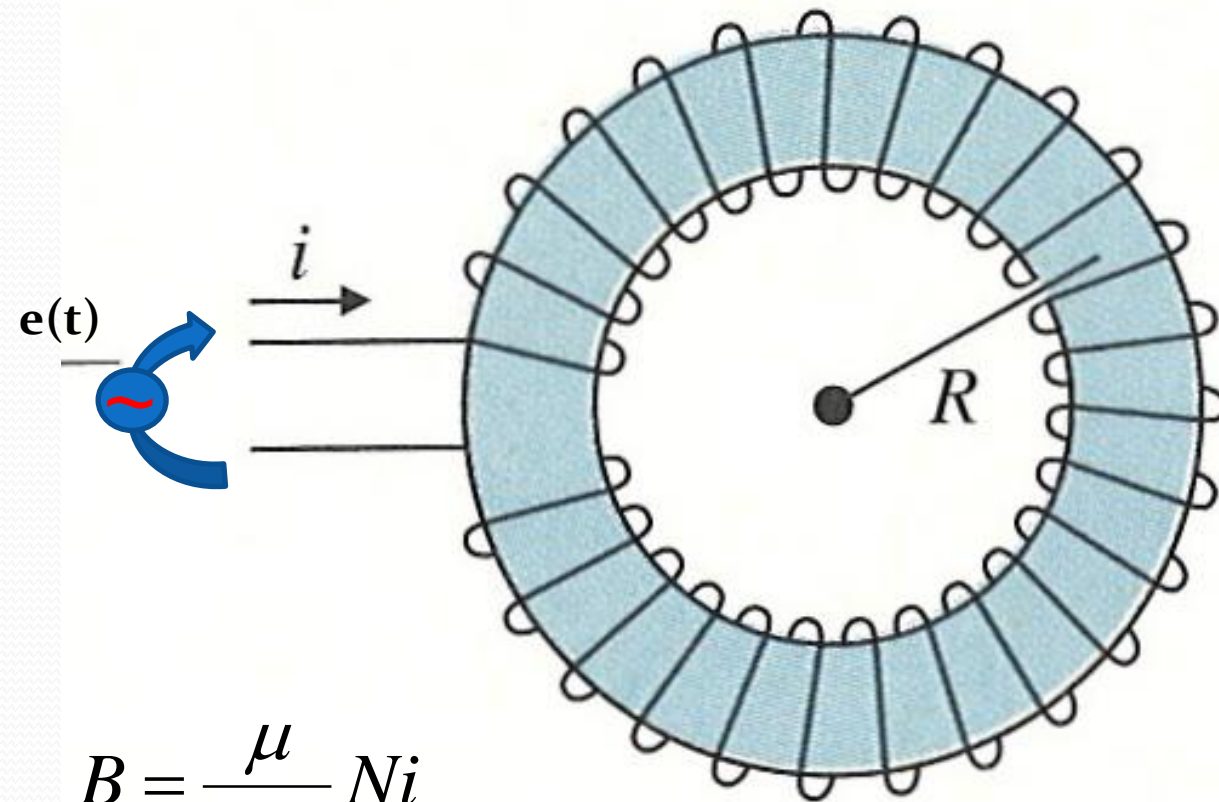
*Dois exercícios para casa no decorrer da aula.*

# Circuitos Magnéticos

Lei de Lenz



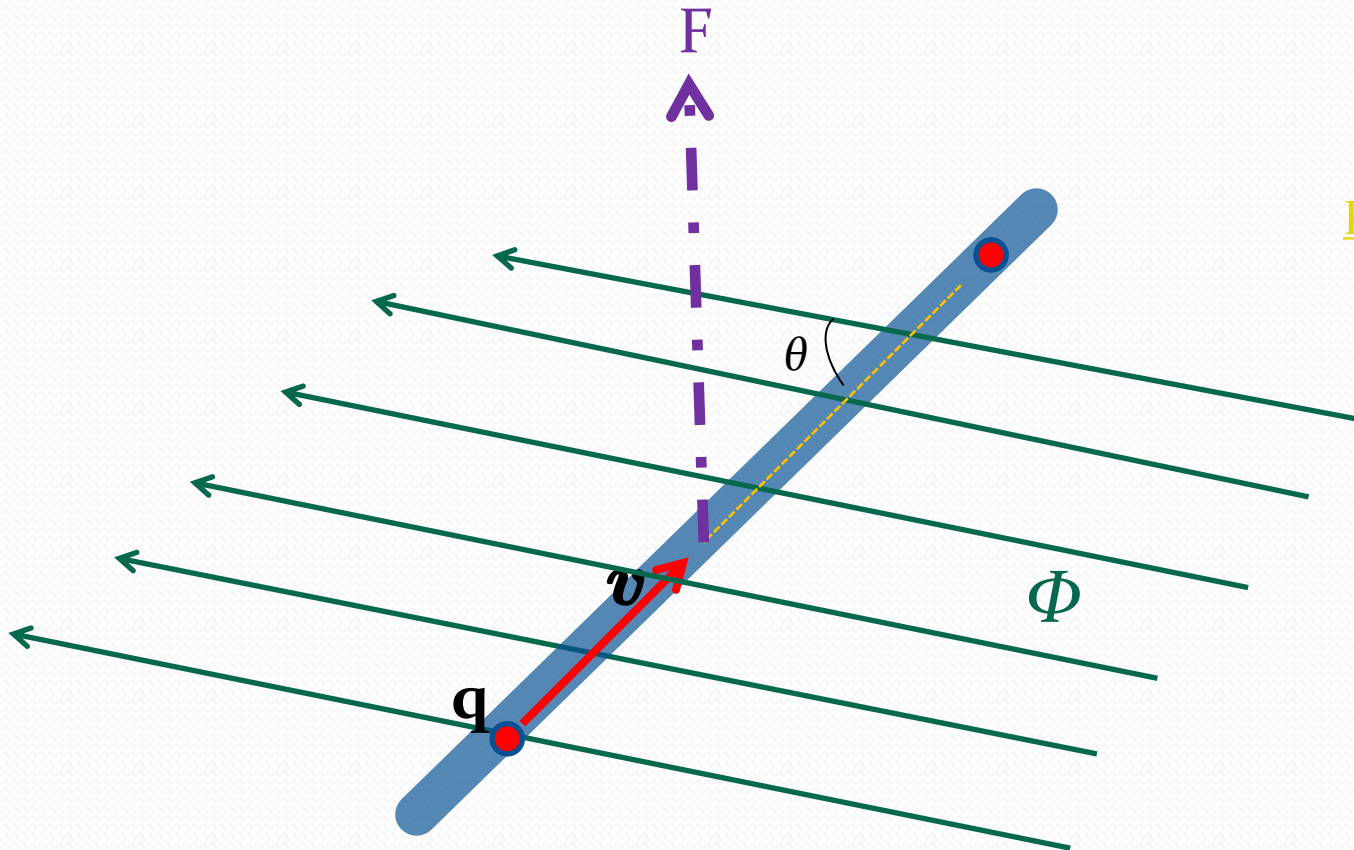
# Campo Magnético num Toróide



$$B = \frac{\mu}{2\pi R} Ni$$

$B$  = densidade de  
fluxo magnético ( $\Phi$ )  
(Tesla)

# Lei dos Motores



Força de Lorentz

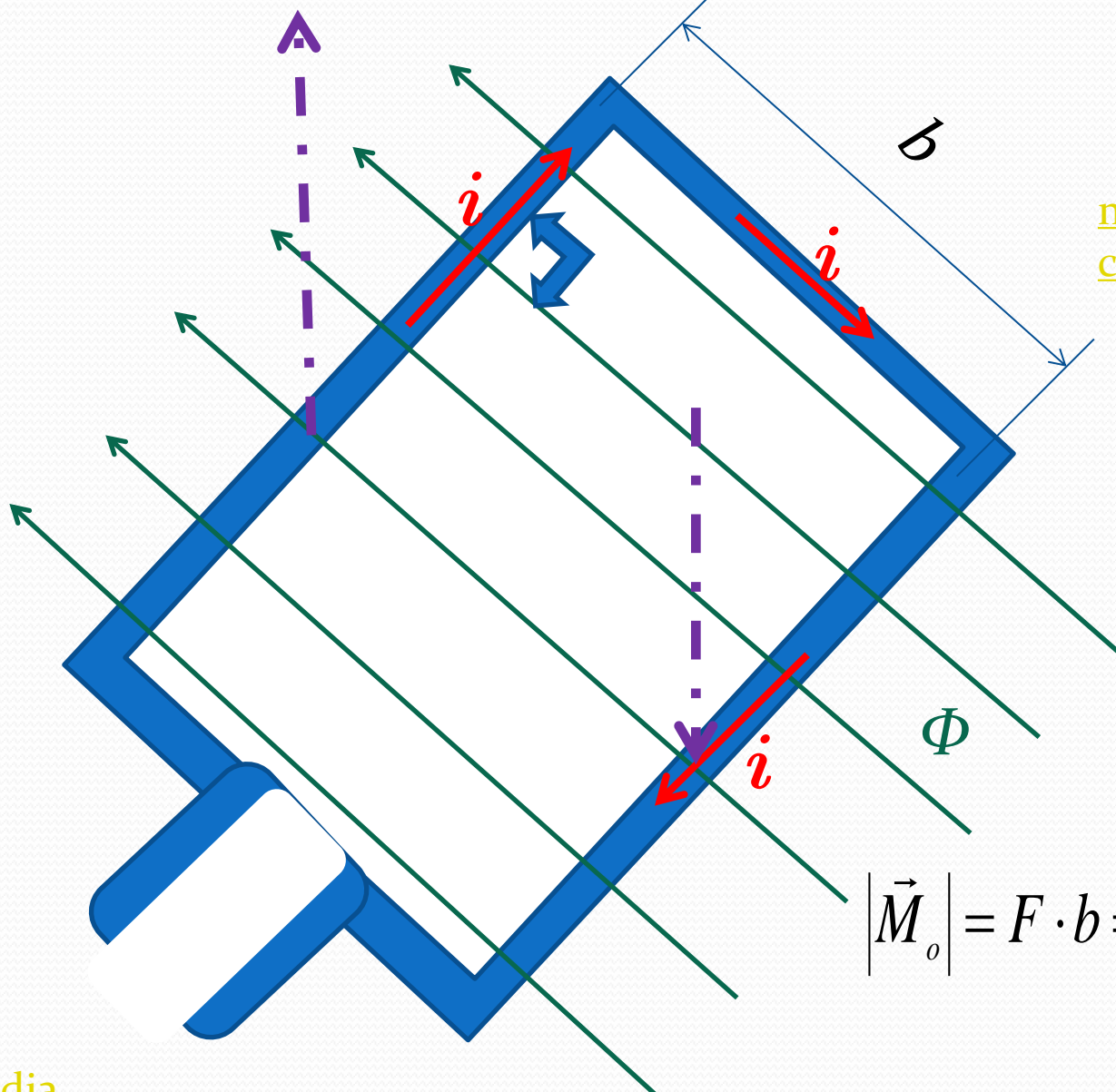
$B$  = densidade de  
fluxo magnético  
(Tesla)

$$\vec{F} = q\vec{v} \wedge \vec{B}$$

*Corrente passando pelo condutor de comprimento  $l$  :*

$$F = lBi \leftarrow \text{(corrente ortogonal ao campo magnético)}$$

# Transformação de energia elétrica em energia mecânica em motores rotativos

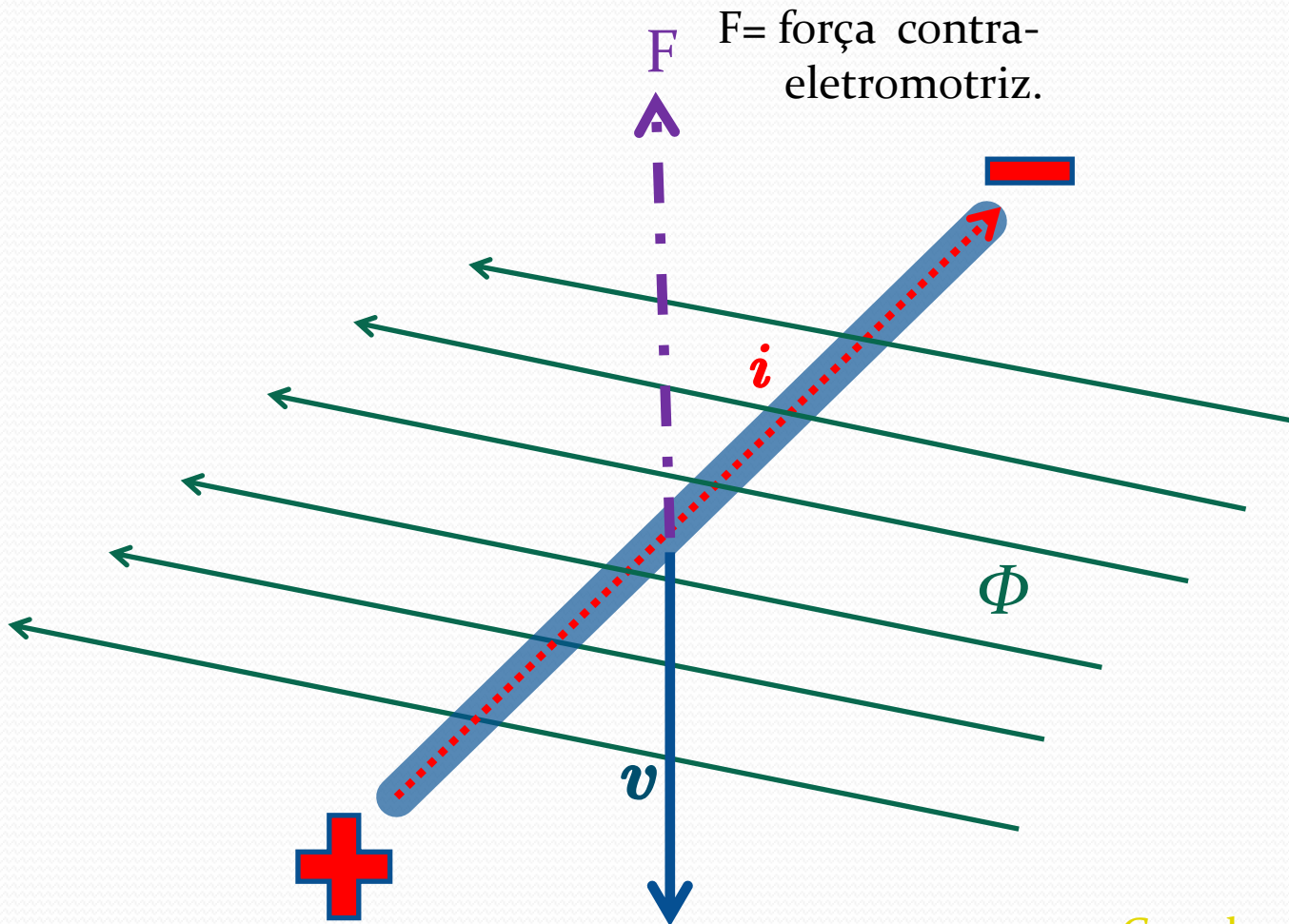


motor de corrente contínua

Linhas de fluxo ortogonais à corrente  $i$

$$|\vec{M}_o| = F \cdot b = l \cdot b \cdot B \cdot i = k \cdot B \cdot i$$

# Lei dos Geradores



$F$  = força contra-eletromotriz.

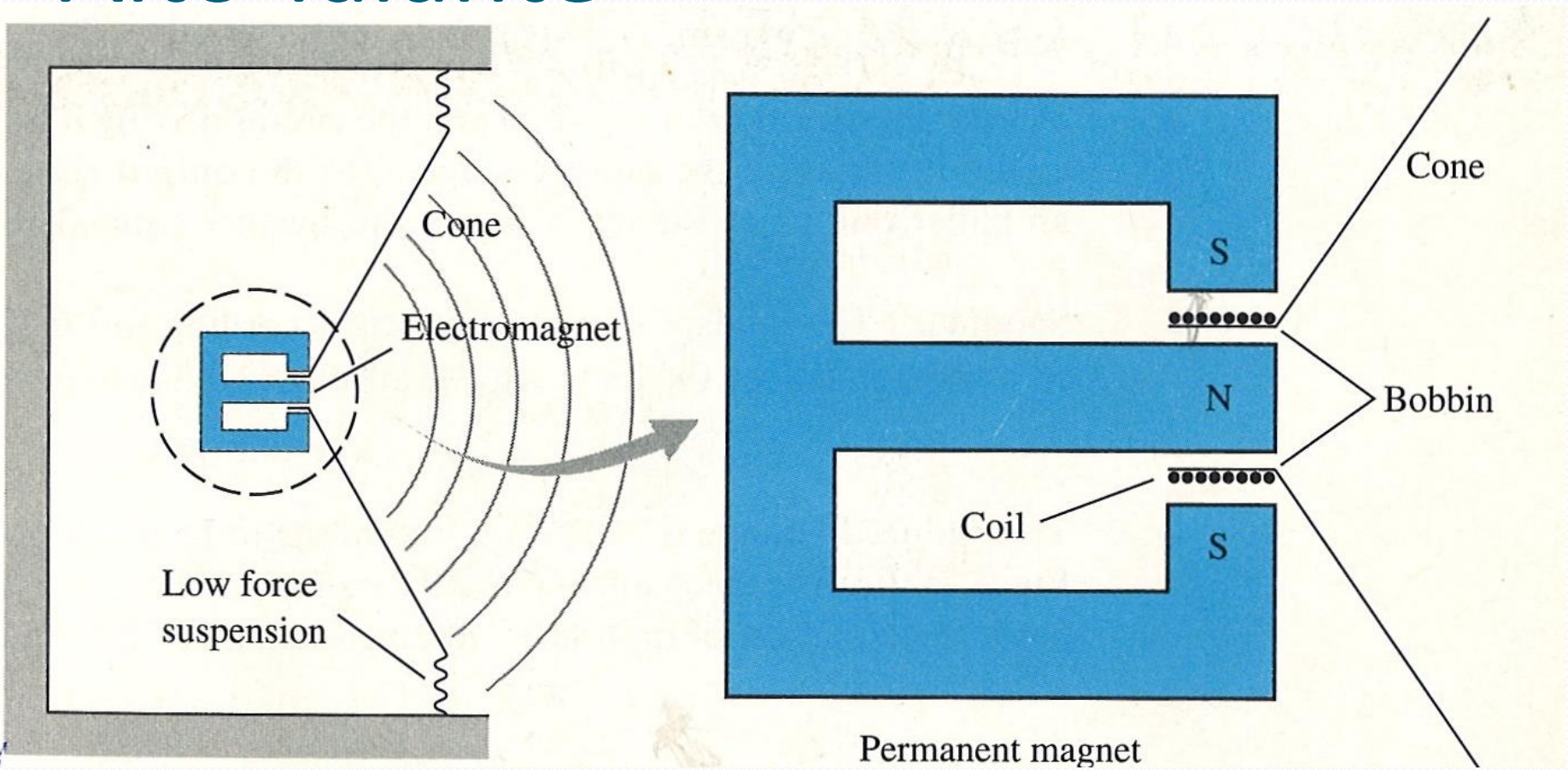
$B$  = densidade de fluxo magnético (Tesla)

Gerador

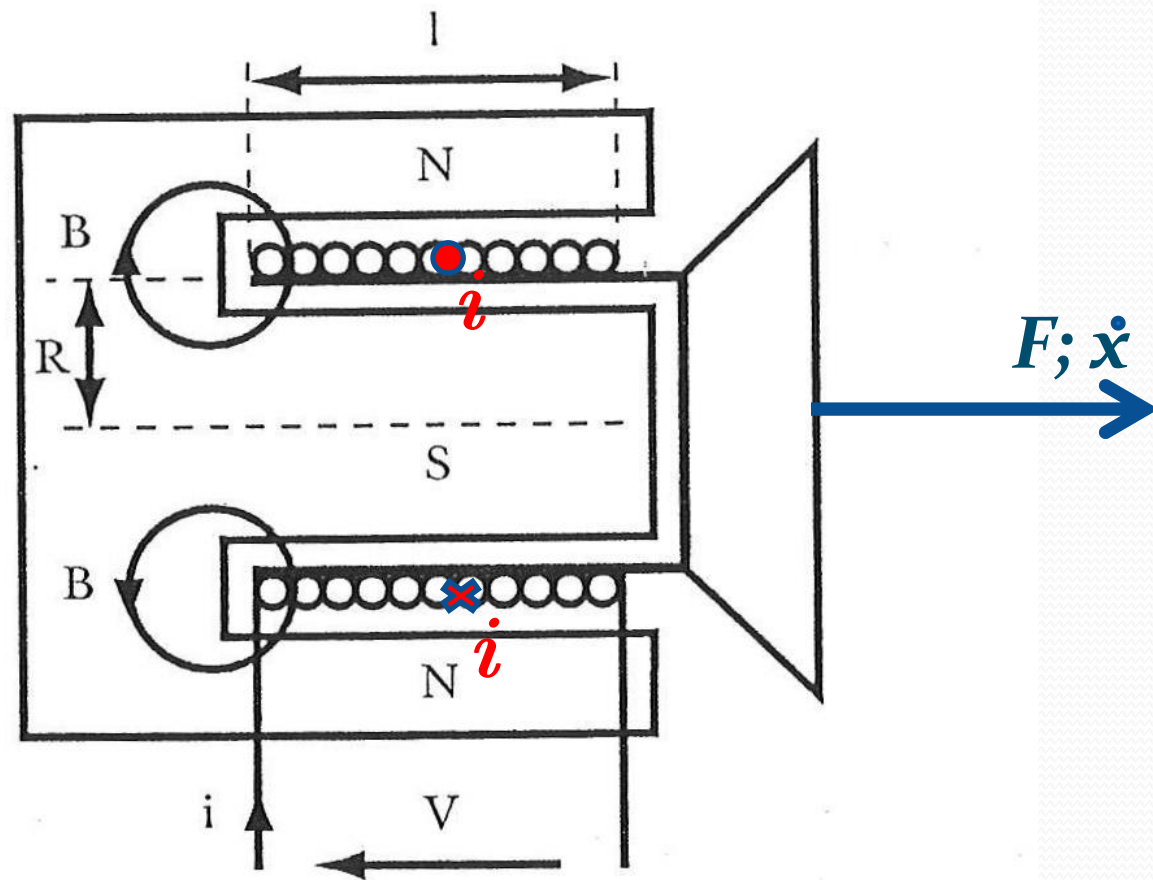
$$V_m(t) = lBv$$



# Alto-falante



# Alto-falante

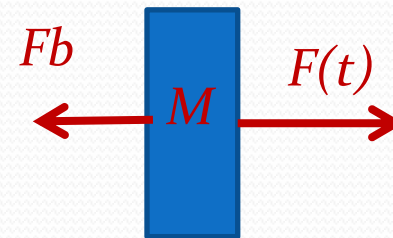
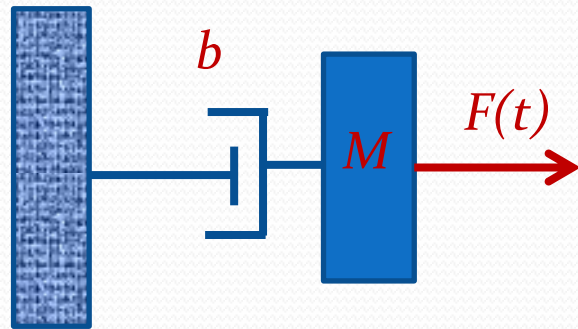




## Obtenção do modelo matemático para o alto-falante:

- 1) modelo físico para o movimento do cone do ar:

O movimento do cone pode ser modelado como uma massa equivalente ( massa do cone + massa do ar) que se movimenta num movimento amortecido, atuado pela força motora das espiras:



$$M\ddot{x} + b\dot{x} = F = lBi$$

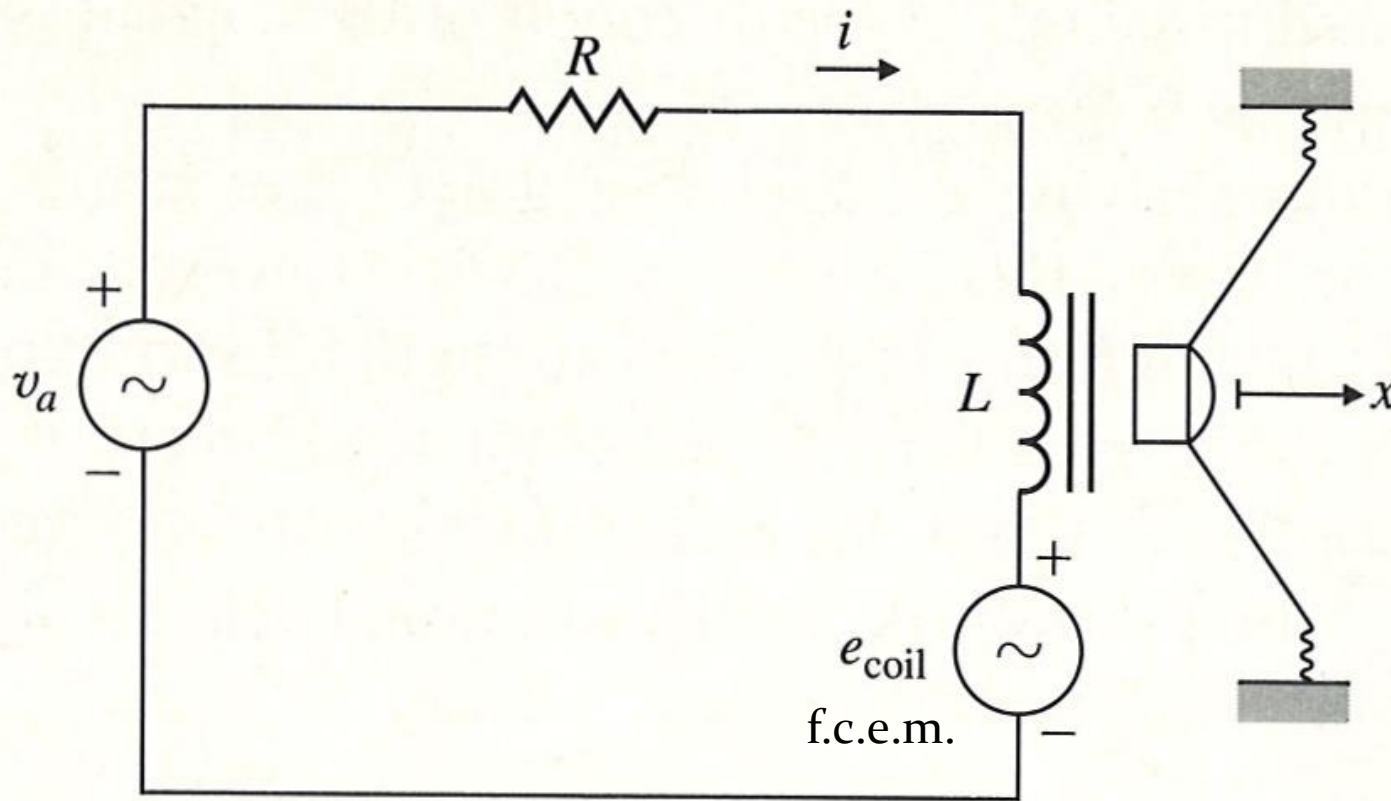


*Lei dos motores*

*l → comprimento da espira*

*B → densidade do fluxo mag.*

# Alto-falante

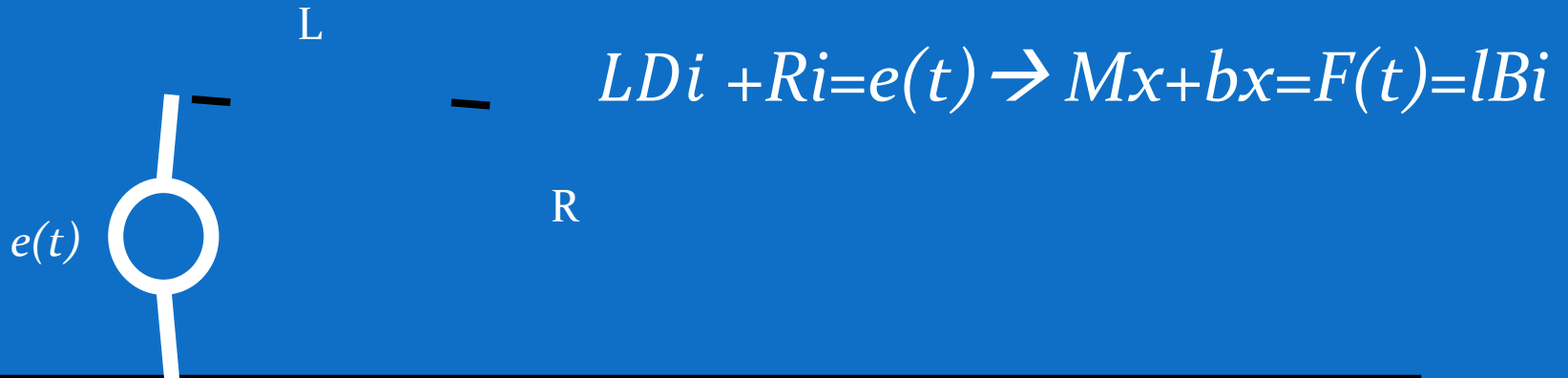


$$LDi + Ri = v_a - v_b = v_a - lB\dot{x} \rightarrow L\ddot{q} + R\dot{q} = v_a - lB\dot{x}$$

→  
*Lei dos geradores*

# Analogia tipo 1:

Análogo elétrico da parte mecânica:



$$LDi + Ri = e(t) \rightarrow Mx + bx = F(t) = lBi$$

# Solução pela equação de Lagrange

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \right) - \frac{\partial L}{\partial q_i} + \frac{\partial R}{\partial \dot{q}_i} = Q_i$$

Analogia do tipo 1:  
(tabela)

$F \rightarrow V$

$v \rightarrow i$

$m \rightarrow L \quad b \rightarrow R$


$k \rightarrow 1/C$

$L = T - V = \frac{M\dot{x}^2}{2} + \frac{L\dot{q}^2}{2} - 0 \quad V = 0$  não temos molas nem capacitores


$$R = \frac{b\dot{x}^2}{2} + \frac{R\dot{q}^2}{2}$$

Ex. 1) para casa: resolver este exercício pela analogia tipo 2

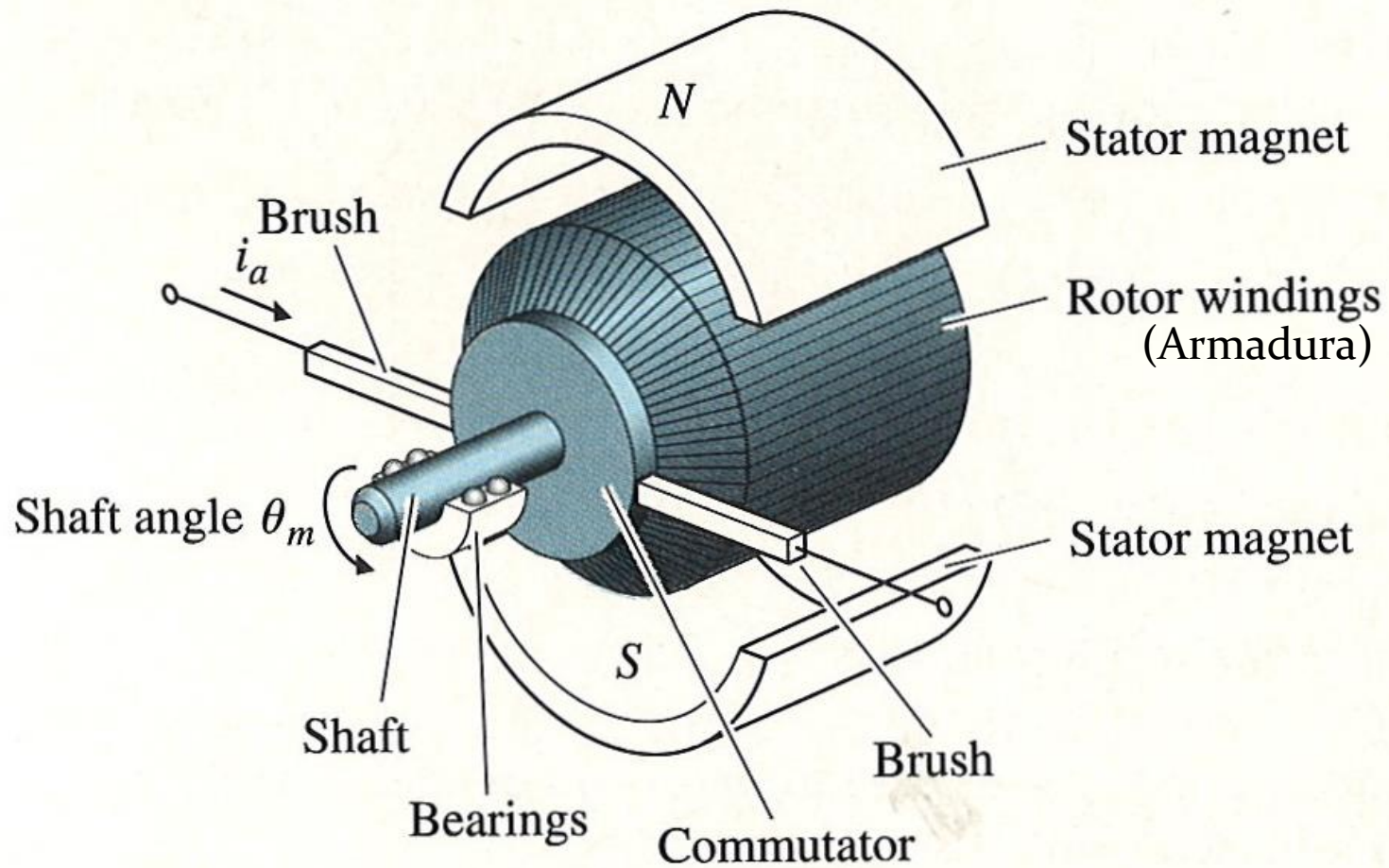
Grau de liberdade  $x$ :  $\frac{\partial L}{\partial \dot{x}} = M\dot{x} \Rightarrow \frac{d}{dt}(M\dot{x}) = M\ddot{x}$

$\frac{\partial R}{\partial \dot{x}} = b\dot{x} \Rightarrow M\ddot{x} + b\dot{x} = F = lBi = lB\dot{q}$  

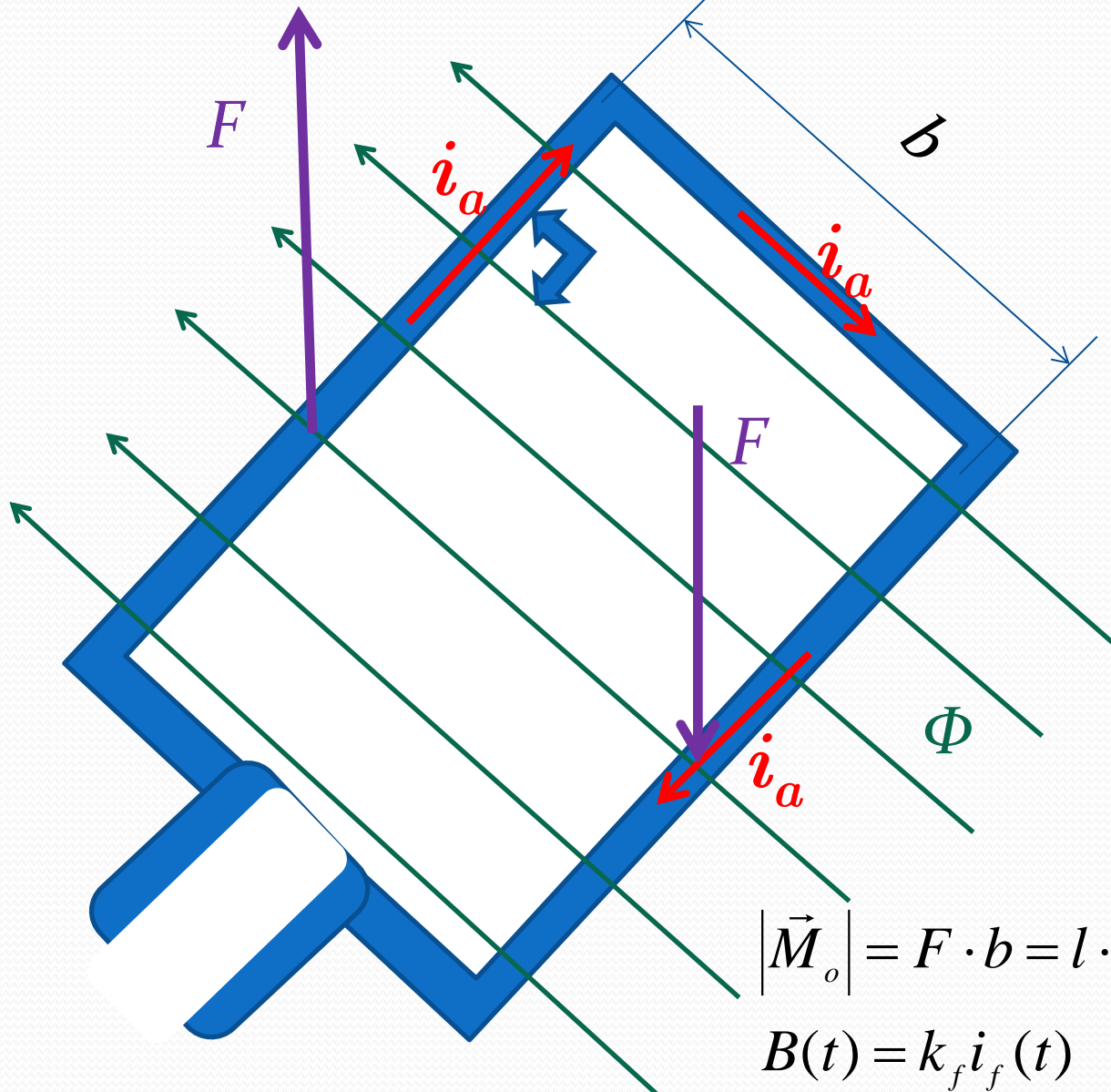
Grau de liberdade  $q$ :  $\frac{\partial L}{\partial \dot{q}} = Li = L\dot{q} \quad \frac{\partial R}{\partial \dot{q}} = R\dot{q}$

$\Rightarrow L\ddot{q} + R\dot{q} = e_a - e_b \Rightarrow L\ddot{q} + R\dot{q} = e_a - lB\dot{x}$  

# Motores Eléctricos



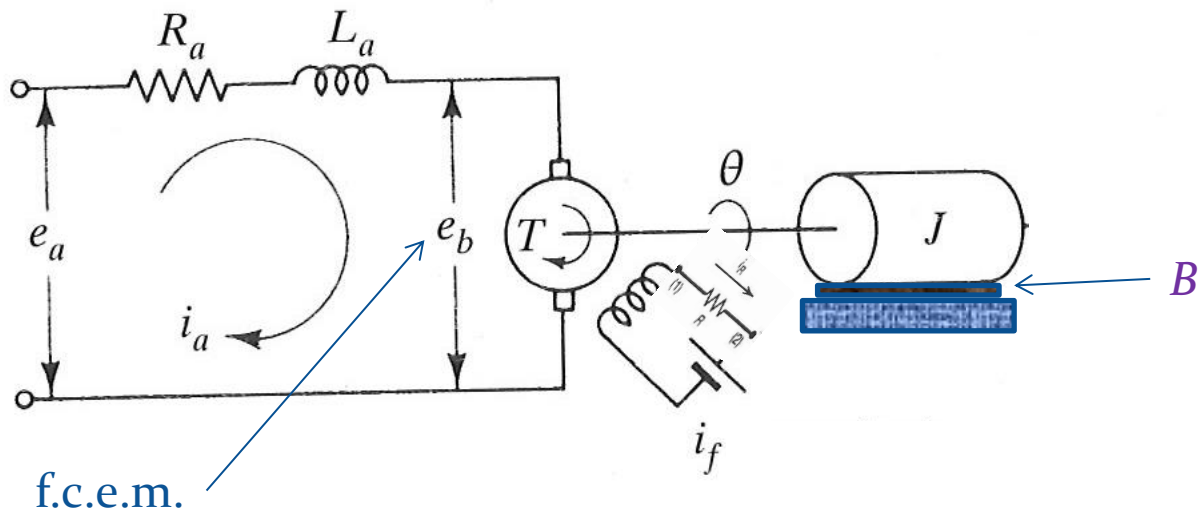
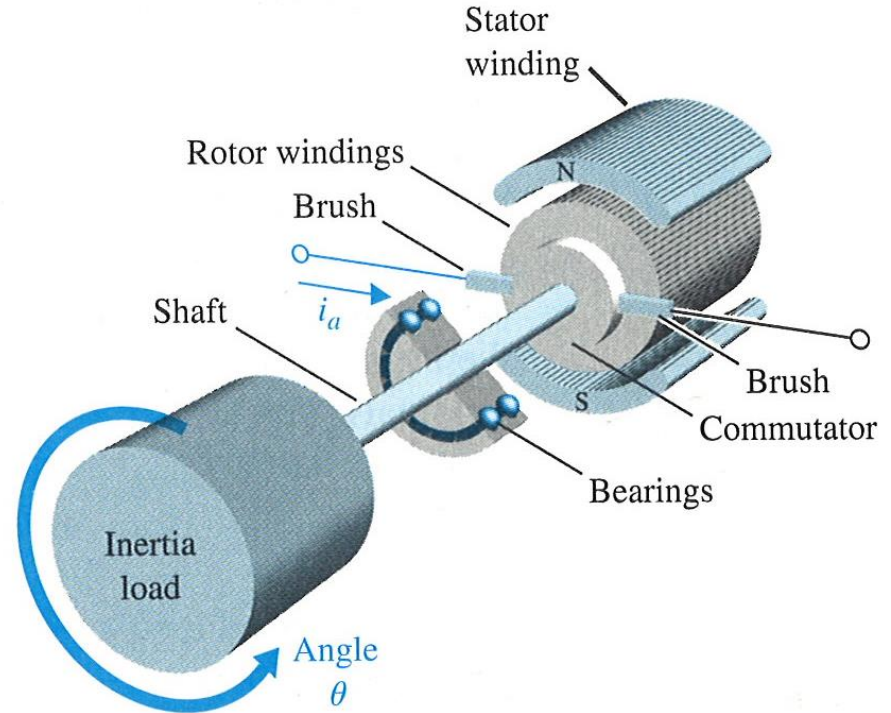
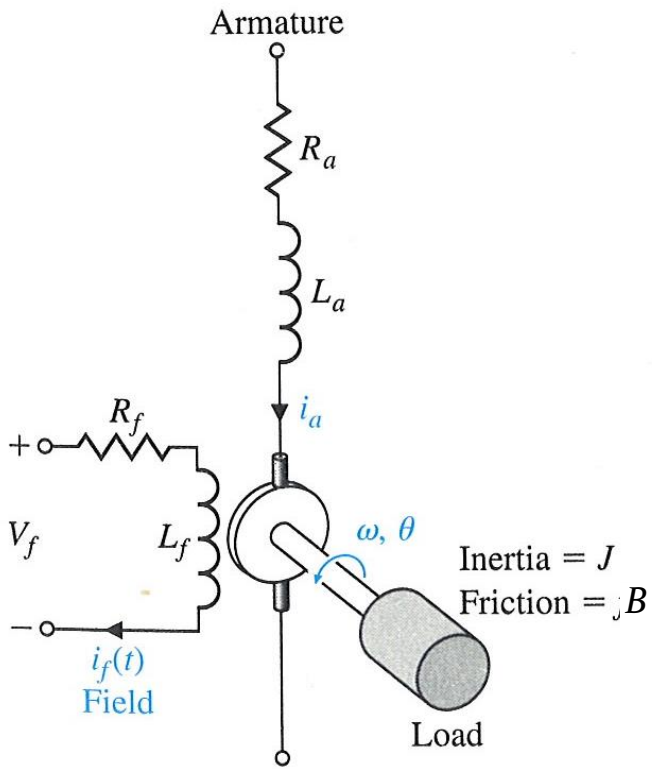
# Transformação de energia elétrica em energia mecânica em motores rotativos



Linhas de fluxo  
ortogonais à  
corrente  $i$

$$|\vec{M}_o| = F \cdot b = l \cdot b \cdot B \cdot i_a = k_a \cdot B \cdot i_a$$

$$B(t) = k_f i_f(t)$$





O torque do motor é proporcional ao produto da corrente de armadura pela densidade de fluxo:

$$T(t) = k_a i_a(t) B(t)$$

A densidade de fluxo é *proporcional* à corrente de campo :

$$B(t) = k_f i_f(t)$$

$$T(t) = k_a i_a(t) k_f i_f(t) = k_a k_f i_a(t) i_f(t)$$

*Caso a) imã permanente.*

*Motor controlado pela corrente da armadura (corrente de campo constante!)*

$$T(t) = k_a k_f i_f i_a(t) = K i_a(t)$$

Torque diretamente proporcional à corrente da armadura.

Se a corrente é invertida → o torque é invertido.

Quando a armadura gira tem-se espiras energizadas se movimentando no campo magnético → Cria-se uma d.d.p.  $e_b(t)$  proporcional ao produto da densidade de fluxo pela velocidade angular da bobina (lei dos geradores):

$$e_b(t) = K_b(t) \omega(t)$$

A equação diferencial que modela o circuito da armadura é: (lei das malhas de Kirchhoff):

$$L_a D i_a + R_a i_a = e_a - e_b \rightarrow L_a \dot{i}_a + R_a i_a = e_a - K_b(t) \omega(t) \quad (1)$$

O modelo da parte mecânica do motor de inércia  $J$  e atrito viscoso  $B$ , vem do TMA:

$$J \dot{\omega} + B \omega = T = K i_a \rightarrow J \ddot{\theta} + B \dot{\theta} = K i_a \quad (2)$$

Em geral,  $L_a \approx 0$  na maioria dos motores CC, então de (1):

$$i_a = \frac{e_a - K_b \dot{\theta}}{R_a}$$

Então (2) fica:

$$J \ddot{\theta} + (B + K \frac{K_b}{R_a}) \dot{\theta} = K \frac{e_a}{R_a} \rightarrow R_a J \ddot{\theta} + (R_a B + K K_b) \dot{\theta} = K e_a$$

$$\ddot{\theta} + \left( \frac{R_a B + K K_b}{R_a J} \right) \dot{\theta} = K \frac{e_a}{R_a J} \rightarrow$$

$$\tau_m = \frac{R_a J}{R_a B + K K_b} \rightarrow \text{cte de tempo do motor} \rightarrow [\tau_m] = s$$

$$K_m = \frac{K}{R_a J} \rightarrow \text{cte de ganho do motor}$$

(ruim) →

Observação:

$\tau_m$  grande → motor lento

$K_m$  pequeno → pequena amplificação.

*Ex. 2) para casa: resolver este  
exercício pela analogia tipo 1*

# Motor CC

- *Caso b) eletroimã.*

*Motor controlado pela corrente de campo (corrente da armadura constante!)*

$$i_a = cte$$

$$i_f(t) \Rightarrow B(t) = k_f i_f(t) \Rightarrow \text{eletroimã}$$

$$T(t) = k_a k_f i_a i_f(t) = K i_f(t)$$

A equação diferencial do circuito de campo é: (lei das malhas)

$$e_f(t) = (R_f + L_f D) i_f(t)$$

Não há f.c.e.m. porque as espiras do circuito de campo estão fora do campo magnético.

T.M.A. no motor:

$$JD\omega + B\omega = T(t) = K i_f(t)$$

$$JD^2\theta + BD\theta = K \left( \frac{e_f}{R_f + L_f D} \right)$$

$$(JD^2 + BD)\theta = K \left( \frac{1}{(R_f + L_f D)} \right) e_f$$

*E admitindo  $L_f$  desprezível*

*onde*  $\tau_j \equiv \frac{J}{B} \gg \tau_f \equiv \frac{L_f}{R_f} \rightarrow \tau_j \text{ é a cte de tempo do motor}$

$$K_m \equiv \frac{K}{BR_f} \rightarrow \text{cte de ganho do motor}$$