



PSI 3031/3212 – LABORATÓRIO DE CIRCUITOS ELETRICOS

Edição 2018

INTRODUÇÃO TEÓRICA

MEDIDA DA CONSTANTE DE TEMPO E TEMPO DE SUBIDA EM REDES DE PRIMEIRA ORDEM RC e RL

Walter J. Salcedo/ Roberto Onmori

Revisão: Leopoldo Yoshioka

1 Objetivos

Nesta experiência queremos que os alunos desenvolvam as seguintes capacidades:

- Analisar Circuitos de 1ª ordem, *RC* e *RL*, com resposta natural, forçada e em regime permanente.
- Medir a constante de tempo e o tempo de subida (ou de descida) em circuitos *RC* e *RL*.
- Verificar a relação entre tempo de subida e frequência de corte dos circuitos de 1ª ordem;
- Utilizar o tempo de carga e descarga de circuito *RC* para construir temporizadores e osciladores.

2 Análise de Circuitos de 1ª ordem RC e RL

Em experiências anteriores desta disciplina estudamos o comportamento de circuitos *RC* ou *RL* em **regime permanente senoidal**. Verificamos, por exemplo, que um circuito *RC* série se comporta como um filtro passa-baixas. Na experiência atual estudaremos o comportamento desses circuitos no **domínio do tempo**, tendo como foco a análise da sua resposta durante o transitório (período em que o circuito ainda não se estabilizou, como por exemplo, imediatamente após a energização da fonte ou do gerador).

Circuitos que contém elementos reativos como capacitor e indutor tem seu comportamento bem representado analiticamente por equações diferenciais, sendo que a solução encontrada define a dinâmica temporal das variáveis de tensão e corrente elétrica. A resposta dos circuitos pode ser natural ou forçada.

Na resposta natural, as energias armazenadas nos capacitores ou indutores são dissipadas pelos elementos resistivos do circuito. O comportamento temporal de um circuito pode ser caracterizado pela sua constante de tempo (τ), parâmetro que dá uma indicação do tempo necessário para a extinção do regime natural.

Na resposta forçada destaca-se a resposta particular do circuito, aquela que é imposta por fontes constantes ou senoidais, muito importante na análise de circuitos.

Obs.: Recomenda-se a leitura da apostila “Teoria de Redes de 1ª. Ordem”, de autoria do prof. Magno, anexada no e-disciplinas.

2.1 Constante de tempo de carga e descarga de circuitos RC e RL

A solução de uma equação diferencial é composta por duas parcelas essencialmente distintas: 1) **solução ou resposta natural**, que determina a dinâmica das variáveis na ausência de fontes independentes e 2) **solução forçada**, que determina a dinâmica das variáveis na presença de fontes independentes.

Considere os circuitos *RC* e *RL* representados na Figura 1:

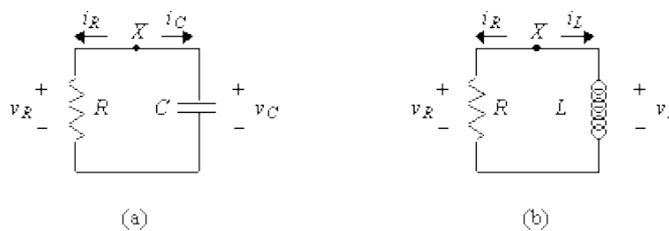


Figura 1 – Circuitos *RC* (a) e *RL* (b) de 1ª ordem.

A equação diferencial linear de 1ª ordem do circuito da **Fig. 1a** será:

$$\frac{dv_C(t)}{dt} + \frac{1}{RC}v_C(t) = 0 \quad (1)$$

cuja solução determina a dinâmica temporal da tensão e da corrente nos terminais do capacitor e da resistência.

Analogamente, obtém-se a equação diferencial linear de 1ª ordem para o circuito RL (Fig. 1b):

$$\frac{di_L(t)}{dt} + \frac{R}{L}i_L(t) = 0 \quad (2)$$

A solução geral para as equações diferenciais lineares de 1ª ordem será do tipo:

$$x(t) = A e^{\frac{t}{\tau}} \quad (3)$$

Assim, e a solução para o capacitor da **Fig. 1a** será:

$$v_C(t) = A e^{\frac{t}{\tau}} \quad (4)$$

onde $\tau = RC$.

A curva correspondente à resposta natural, $v_C(t)$, é mostrada na **Fig. 2**:

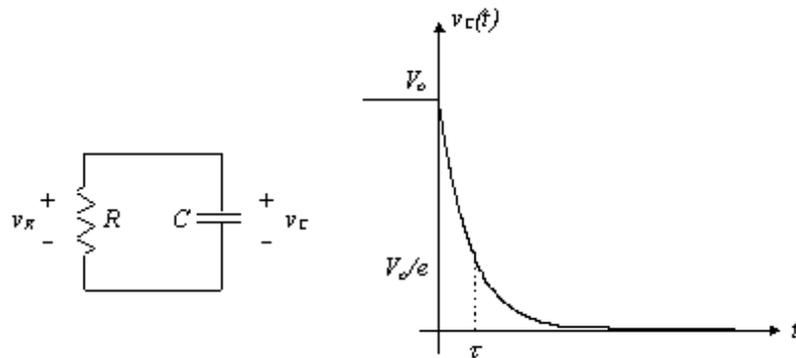


Figura 2 – Curva de tensão do capacitor - resposta natural.

Analogamente para o indutor:

$$i_L(t) = A e^{\frac{t}{\tau}} \quad (5)$$

onde $\tau = L/R$.

A curva correspondente à resposta natural, $i_L(t)$, é mostrada na **Fig. 3**:

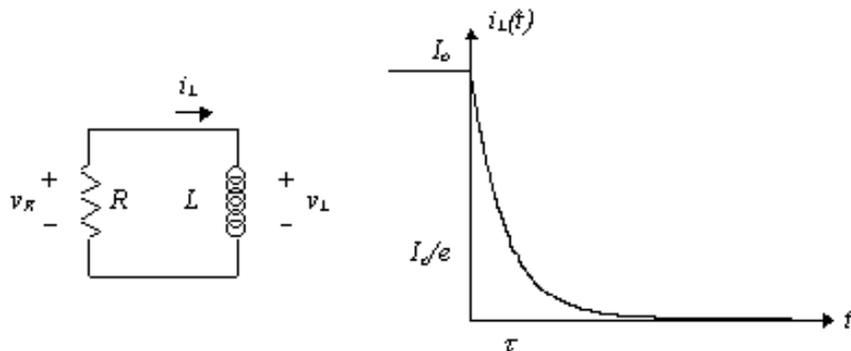


Figura 3 – Curva de corrente do indutor - resposta natural.

Mudando-se o valor de R do circuito da Figura 2, pode-se variar o tempo de resposta deste circuito ($\tau/10$, τ , 2τ e 10τ), como ilustra a **Fig. 4**.

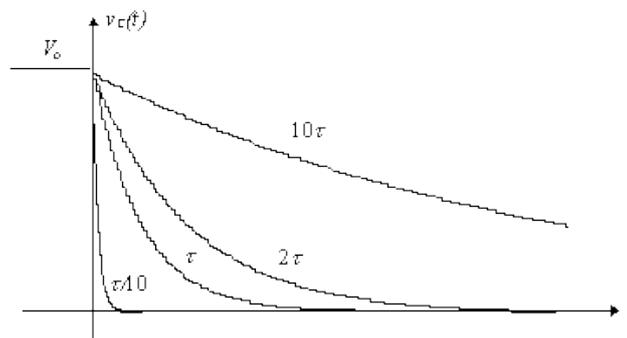


Figura 4 – Solução natural de um circuito RC em função da constante de tempo.

2.2 Constante de tempo de circuitos RC e RL

A constante de tempo do circuito constitui uma medida do tempo necessário para a extinção (parcial) do seu regime natural. De fato, verifica-se que as variáveis $v_C(t)$ ou $i_L(t)$ encontram-se reduzidas a uma fração $1/e$ ($\sim 0,37\%$) do seu valor inicial no instante de tempo $t = \tau$.

2.3 Medida da constante de tempo de carga de circuitos RC e RL e tempo de subida

Solução Forçada de um circuito RC com excitação em degrau.

Considere-se o circuito RC (com excitação de uma fonte independente) representado na **Fig. 5**. Admita que a fonte de tensão $v_s(t)$ corresponde a um sinal em degrau com origem em $t = 0$ s e amplitude $V_s (= E)$, ou seja, $v_s(t) = V_s \cdot u(t)$. Admita ainda que no instante de tempo $t = 0$ s a tensão aos terminais do condensador é $v_C(0) = V_o$.

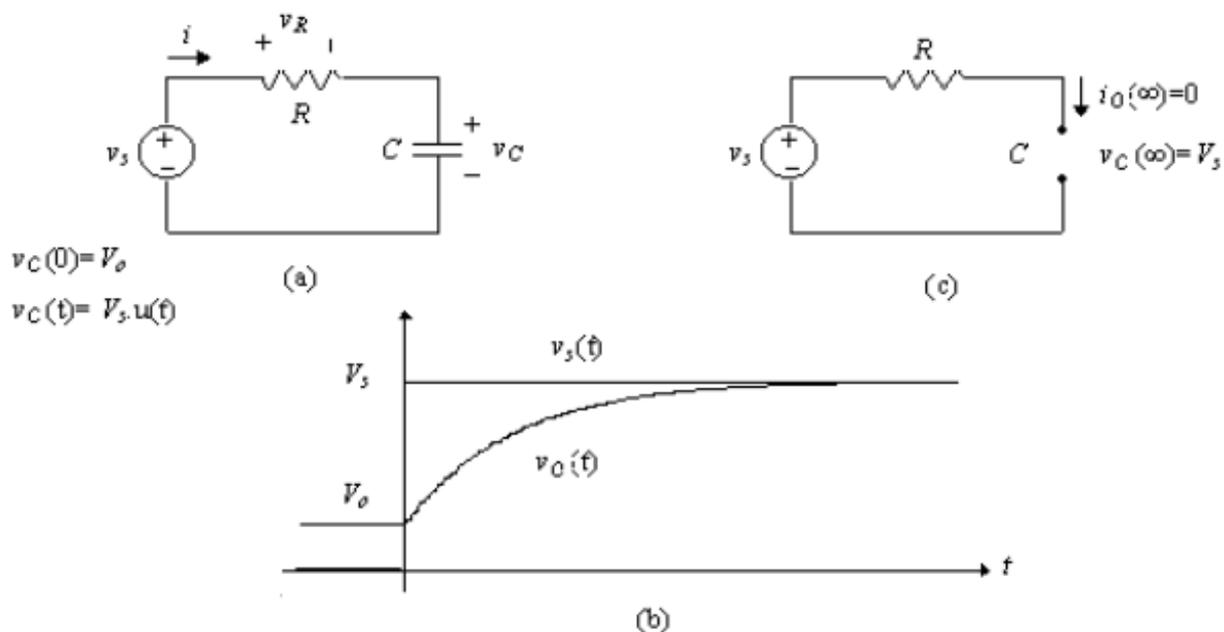


Figura 5 – Solução forçada (degrau) do circuito RC.

A solução na saída do circuito será dada por:

$$v_C(t) = V_s + (V_0 - V_s)e^{-t/\tau} \quad (6)$$

No caso do circuito RC, a tensão de saída do capacitor ($v_C(t)$) será:

$$v_C(t) = E(1 - e^{-t/\tau}), \text{ onde } \tau = \mathbf{RC}. \text{ A tensão final } v_C(t) \text{ tende ao valor de "E".}$$

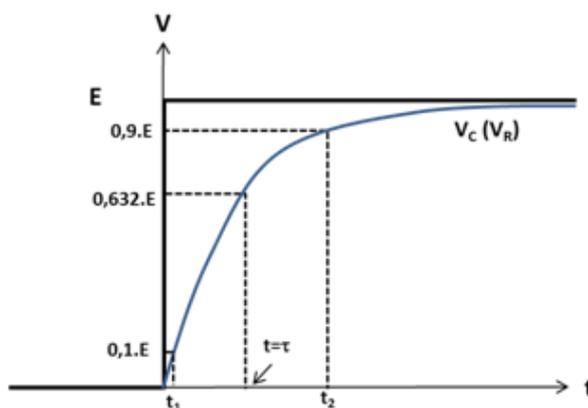


Figura 6 – Determinação do tempo de resposta τ do circuito RC.

Nestes circuitos, a tensão de saída no instante $t = \tau$ é igual a **0,632** vezes o estado final (E).

Tempo de subida (t_r)

Em engenharia é muito comum a utilização de um parâmetro denominado “tempo de subida” para caracterizar comportamento de sistemas de 1ª ordem. O tempo de subida é definido como sendo o intervalo de tempo que compreende os instantes onde a tensão de saída (resposta do

sistema) encontra-se entre **10%** (t_1) e **90%** (t_2) do valor final, respectivamente (vide Figura 6).

$$t_r = t_2 - t_1 \quad (7)$$

Sabe-se que nos circuitos RC a frequência de corte para a resposta de estado estacionário acontece e em:

$$f_c = 1/(2\pi R.C) \quad (7a)$$

Assim, o produto $f_c t_r$ será igual a:

$$f_c t_r = \frac{\ln(9)}{2\pi} \quad (8)$$

Observe que o produto $f_c t_r$ será sempre uma constante, ou seja, um sistema com tempo de subida pequeno (variação rápida entre dois estados) corresponderá a um sistema com frequência de corte elevada (maior banda de operação em frequência). Por outro lado, se o tempo de subida é grande (ou seja, variação lenta entre dois estados do circuito) corresponderá a um sistema com frequência de corte reduzida (menor banda de operação em frequência).

Exemplo: Vamos considerar um circuito com constante de tempo τ . Se este circuito for excitado com uma onda quadrada de baixa frequência (ou seja, o intervalo T indicado na Fig.7 é muito maior que τ) obteremos uma resposta em que a tensão de saída (sobre o capacitor) alcançará o valor de patamar (estabilização) bem antes da mudança de estado do sinal de excitação (sinal tracejado), conforme ilustração da **Fig. 7**.

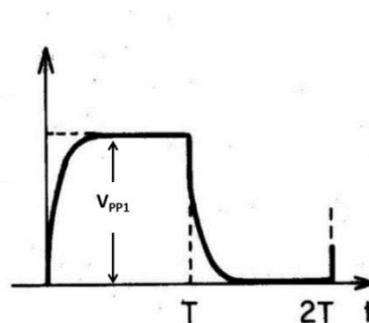


Figura 7 – Tensão de saída no capacitor quando excitado com uma onda quadrada de baixa frequência.

2.4 Solução Forçada Senoidal de um circuito RC

Como visto nas experiências anteriores, é possível usar um sinal senoidal em um circuito RC e obter a sua resposta em função da frequência.

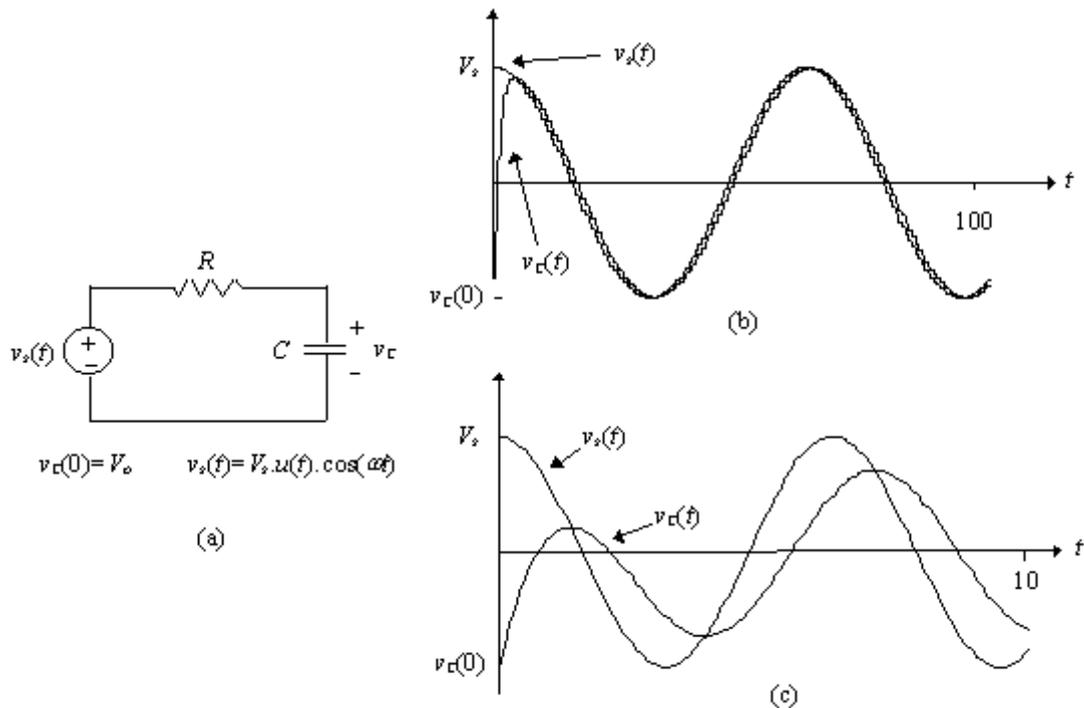


Figura 8 – Respostas forçada senoidal do circuito RC.

Na Figura 8 são representadas duas dinâmicas temporais de um circuito RC de 1ª ordem, com condição inicial distinta de zero e termo forçado senoidal.

A frequência do sinal forçado é $\omega = (10RC)^{-1}$ em (b) e $\omega = (RC)^{-1}$ em (c).

Nos gráficos da Figura 8 são visíveis três características fundamentais do regime forçado senoidal ($v_C(t)$):

- (i) após a extinção da solução natural, a tensão nos terminais do capacitor segue a forma senoidal da fonte independente, ambos oscilando com a mesma frequência;
- (ii) existe uma diferença entre as amplitudes da função senoidal aplicada e da função medida aos terminais do capacitor, que se constata depender da relação entre a frequência da senóide e os parâmetros R e C do circuito;
- (iii) existe uma diferença de fase entre a função senoidal aplicada e a função senoidal medida nos terminais do capacitor, que mais uma vez constata-se ser uma função da relação entre a frequência das senóides e os parâmetros R e C do circuito.

3- Aplicação de um circuito RC – Oscilador de onda quadrada

Uma das aplicações de um circuito RC é o oscilador de onda quadrada. Para implementar o oscilador é necessário combinar um circuito RC com um circuito comparador com amplificador operacional.

Primeiro analisaremos o funcionamento de um circuito comparador e posteriormente o oscilador de onda quadrada.

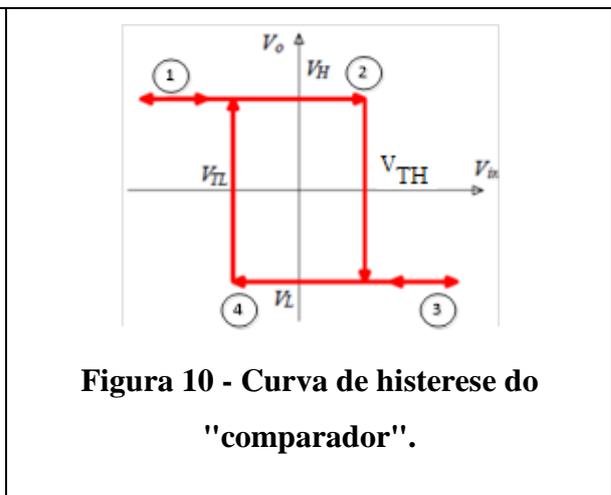
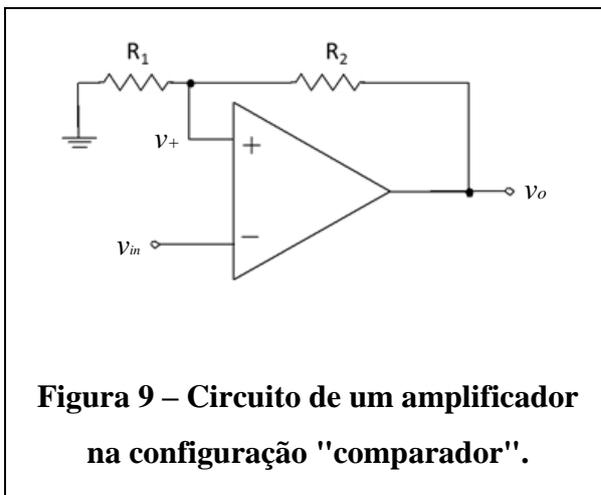
3.1. Comparador (Circuito de disparo – Schmitt invertido)

No circuito da **Fig. 9** a tensão de entrada V_{in} alimenta a entrada V_- do amplificador operacional, que possui uma realimentação positiva (ver eq. 9).

O comportamento desse circuito, atuando como comparador, pode ser representado por meio de um gráfico de V_o em função de V_{in} , conforme curva indicada na Fig. 10 (conhecida como curva de histereses, pois o valor da tensão V_o é distinto, dependendo do sentido da variação da tensão de entrada, V_{in}).

Note que a mudança de estado da tensão de saída (V_o) de V_H (*high*) para V_L (*low*) ocorre nas tensões de entrada $V_{in} = V_{TH}$ ("2") e $V_{in} = V_{TL}$ ("4"), respectivamente. A tensão na entrada não inversora do amplificador operacional (V_+) é função do sinal de saída V_o , como pode ser visto na Eq.9:

$$V_+ = \frac{R_1}{R_1 + R_2} V_o \quad (9).$$



Vamos analisar o comportamento do circuito (**Fig. 9**) passo-a-passo, supondo inicialmente que o nível da tensão de saída encontra-se em $V_0 = V_H$. Conseqüentemente a tensão V_+ na entrada não inversora do ampOp será igual a V_{TH} .

- Enquanto nível de entrada (V_{in}) for menor que V_{TH} , intervalo compreendido entre os instantes (“1”) e (“2”), a saída (V_o) permanecerá em V_H .
- Quando a entrada se tornar maior que V_{TH} a saída mudará para o nível V_L (observe que a tensão V_+ é alterada para V_{TL}).
- Agora, enquanto nível de entrada for maior que V_{TL} , intervalo compreendido entre os instantes (“3”) e (“4”), a saída permanecerá em V_L .
- Quando a entrada se tornar menor que V_{TL} a saída mudará para o nível V_H , ou seja, voltará para a condição inicial.

As tensões limiaries para mudança de estado são dadas pelas seguintes expressões:

$$V_{in} = V_{TH} = \frac{R_1}{R_1 + R_2} V_H \quad (10)$$

$$V_{in} = V_{TL} = \frac{R_1}{R_1 + R_2} V_L \quad (11)$$

3.2. Oscilador de onda quadrada

Para fazer um oscilador, modificaremos o circuito da **Fig. 9** eliminando a excitação externa (V_{in}) e acrescentando o circuito RC, conforme indicação da **Fig. 11**.

Observe que o circuito da **Fig. 11** possui concomitantemente uma realimentação positiva, através do resistor R_2 , e uma realimentação negativa, através do resistor R_F .

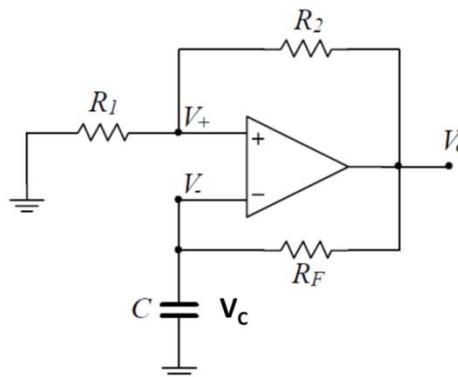


Figura 11 - Oscilador com amplificador operacional.

O processo de oscilação da tensão de saída ($v_o(t)$) ocorre da seguinte forma:

- Como o amplificador operacional está realimentado positivamente pela tensão de saída, V_o , poderá estar somente em dois estados: saturação positiva ou saturação negativa.
- Se a saída estiver em saturação positiva (nível de tensão positivo), fluirá uma corrente pelo capacitor em direção ao *terra*, fazendo com que a tensão $v_C(t)$ aumente exponencialmente (devido ao carregamento do capacitor).
- Se a saída estiver em saturação negativa (nível de tensão negativa), fluirá uma corrente pelo capacitor em direção oposta à situação anterior, fazendo com que a tensão $v_C(t)$ diminua exponencialmente (devido ao descarregamento do capacitor).

O resultado é mostrado na **Fig.12**, onde podemos observar uma onda quadrada na saída e uma onda do tipo “dente de serra” no capacitor.

- Observe que quando a tensão sobre o capacitor atingir o nível de + 2,5V (na subida), a tensão de saída ($v_o(t)$) muda de estado, passando do nível **positivo** para o nível **negativo** e, concomitantemente, a tensão do capacitor começa a diminuir.
- Por outro lado, quando a tensão sobre o capacitor atingir o nível de - 2,5V (na descida), a tensão de saída muda novamente de estado, passando do nível **negativo** para o nível **positivo** e, concomitantemente, a tensão no capacitor começa a aumentar.

A Fig. 12 mostra o comportamento do circuito da Fig. 11.

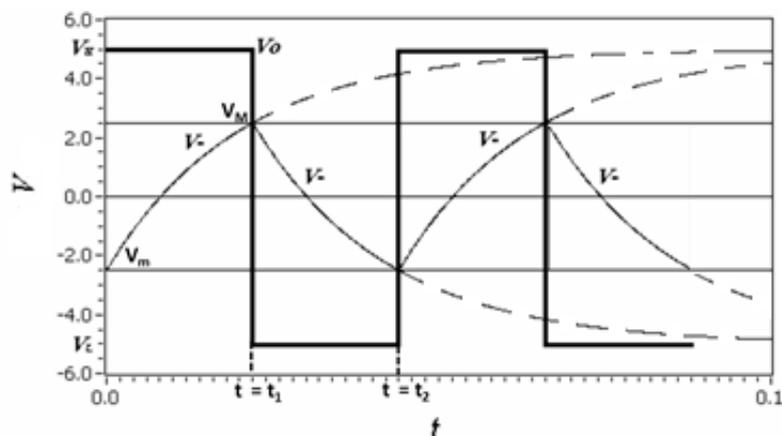


Figura 12 - Gráfico da tensão sobre o capacitor ($v_C(t)$) e da saída do oscilador ($v_o(t)$).

Como pode ser demonstrado, o período da onda quadrada ($v_o(t)$) é expresso por:

$$T = 2 \cdot t_1 = 2R_F C \cdot \ln\left(1 + 2\frac{R_1}{R_2}\right) \quad (12)$$

Observe que este valor depende somente do produto $R_F C$ e da razão R_1/R_2 .

Exercício: Demonstre a expressão 12.

PARTE 2 – PREPARAÇÃO PARA A EXPERIÊNCIA 9

Nesta experiência vocês devem realizar uma preparação prévia, que envolverá a simulação do circuito oscilador de onda quadrada ilustrado na Figura 11 da **Introdução Teórica** (ou a Figura 4 do **Guia Experimental**) utilizando-se o Multisim. Na aula de laboratório vocês deverão mostrar o resultado da simulação para o professor (imprimam o esquema elétrico e a resposta gráfica obtida com o Simulador, assim como a Tabela abaixo preenchida) no início da aula e para anexá-los ao relatório.

A simulação deverá ser feita para os seguintes casos (usar o modelo 741 como AmpOp):

- a) $R_1 = R_2 = 10 \text{ k}\Omega$, $C = 100 \text{ nF}$ e $R_F = 56 \text{ k}\Omega$
- b) $R_1 = R_2 = 10 \text{ k}\Omega$, $C = 100 \text{ nF}$ e $R_F = 1 \text{ k}\Omega$

Para ambos os casos, mostre as curvas de tensão da saída V_o e V_C sobrepostas no mesmo gráfico.

Meça os seguintes parâmetros da sua simulação:

	Tempo de subida (t_r)	Período	V_{opp} (saída)	V_{Cpp} (capacitor)
(a)				
(b)				