

9,5

6° Trabalho em Grupo - Comportamento dinâmico de sistemas de 2ª. ordem

Grupo: 4

Nomes:	Beatriz Parenti	Giovana Sardinha
Giovanna Wanderley	Maria Giulia	Matheus Zanela

1) Uma mudança em degrau na pressão de um vaso de 15 para 24 psi resulta em uma resposta no medidor de pressão de acordo com a Figura 1. Assuma dinâmica de segunda ordem, calcule todos os parâmetros importantes e escreva a FT na forma:

$$\frac{Rm(s)}{P(s)} = \frac{K}{\tau^2 s^2 + 2\zeta \tau s + 1}$$

Em que $Rm \rightarrow$ instrumento de medida (mm); $P \rightarrow$ pressão (psi)

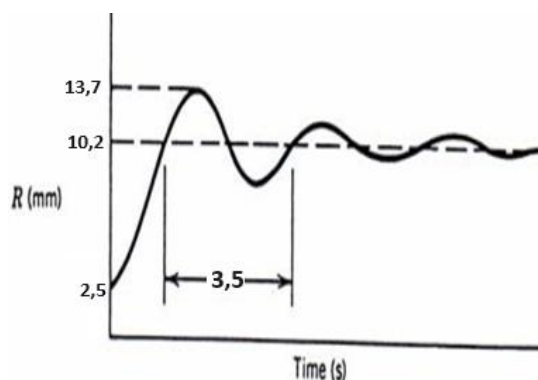


Figura 1: Resposta dinâmica do sistema de medida

2) Encontre a função de transferência, de um sistema composto por 2 tanques em série como mostrado na Figura 2, que descreva o comportamento do sistema ($h_2(t)$) frente a uma perturbação na vazão de entrada ($F_0(t)$).

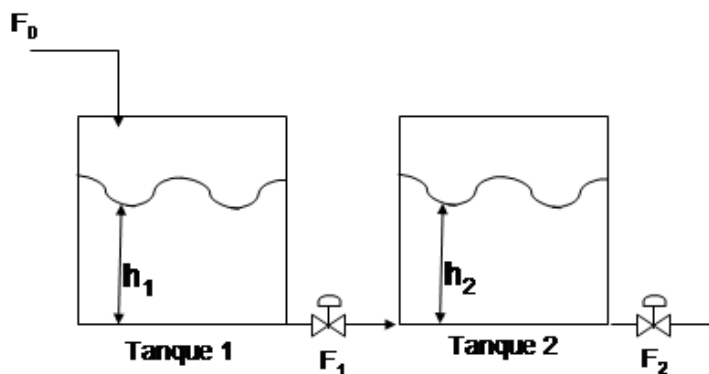
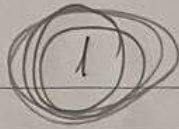


Figura 2: Tanques em série

Considere: $F_1 = \beta \sqrt{h_1 - h_2}$ $F_2 = \beta \sqrt{h_2}$ em que β é o termo

associado às resistências aos fluxos volumétricos F_1 e F_2 , respectivamente.

TG6



$$\textcircled{1} \quad A = 3,5 \quad \text{degrau} : 24 \cdot 15 = 9$$

$$B = 7,7 = \Delta u \quad K_P = \frac{7,7}{9} = 0,85$$

$$OS = \frac{A}{B} = \frac{3,5}{7,7} = 0,45$$

$$C = (0,45)^2 \rightarrow C = (0,45)^2 \cdot 3,5$$

$$A \quad C = 0,70$$

$$OS = \exp\left(\frac{-\pi \zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}\right)$$

$$\sin 0,45 = \exp\left(\frac{-\pi \zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}\right)$$

$$0,8 = \frac{\pi \zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}}$$

$$\left((0,8)^2 \cdot \sqrt{1-\zeta^2}\right) = (\pi \zeta)^2$$

$$0,64 \cdot (1-\zeta^2) = \pi^2 \cdot \zeta^2$$

$$(0,64) - (0,64 \cdot \zeta^2) = \pi^2 \cdot \zeta^2$$

$$(0,64) - (0,64 \cdot \zeta^2) = \zeta^2$$

$$0,06484 - (0,06484 \cdot \zeta^2) = \zeta^2$$

$$0,06484 = 1,06484 \zeta^2$$

$$\zeta^2 = 0,0609 \rightarrow \zeta = \sqrt{0,0609} = 0,2467$$

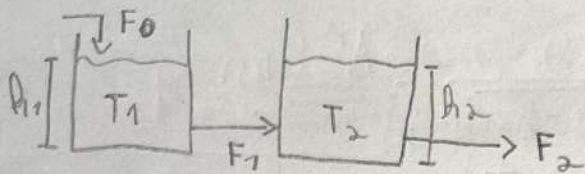
$$T = 2\pi \rightarrow 3,5 = 2\pi \rightarrow \omega = \frac{2\pi}{3,5} = 1,795$$

$$\omega = \sqrt{1-\zeta^2} \rightarrow 1,795 = \sqrt{1-0,0609} \rightarrow \zeta_p = \frac{0,97}{1,795} = 0,54$$

$$\frac{R_m(s)}{P(s)} = \frac{0,85}{0,54^2 \cdot s^2 + 2 \cdot 0,2467 \cdot 0,54 \cdot s + 1}$$

$$\frac{R_m(s)}{P(s)} =$$

Ex 2 TGG 6:



$$F_1 = \beta \sqrt{h_1 - h_2}$$

$$F_2 = \beta \sqrt{h_2}$$

HP: Área de seção transversal constante
 e ρ (densidade) constante

Balanco de massa para Torque 1:

$$\rho F_0(t) - \rho F_1(t) = \frac{dM}{dt} = \frac{\rho dV}{dt} = \rho \cdot A \cdot \frac{dh_1}{dt} \quad \left\{ M(kg) = \rho \left(\frac{kg}{m^3}\right) \cdot A(m^2) \cdot h(m) \right.$$

$$F_0(t) - F_1(t) = A \frac{dh_1(t)}{dt} \rightarrow F_0(t) - \beta \sqrt{h_1(t) - h_2(t)} = A \frac{dh_1(t)}{dt} \quad \textcircled{1} \text{ EDO } \tilde{N}\text{-Lin}$$

no estado estacionario (SS):

$$0 = F_{0SS} - \beta \sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}} \quad (2)$$

linearização:

$$\sqrt{h_1(t) - h_2(t)} \cong \sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}} + \frac{1}{2\sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}}} (h_1(t) - h_{1SS}) - \frac{1}{2\sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}}} (h_2(t) - h_{2SS}) \quad (3)$$

Substituindo (3) em (1):

$$F_0(t) - \beta \left(\sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}} + \frac{1}{2\sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}}} (h_1(t) - h_{1SS}) - \frac{1}{2\sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}}} (h_2(t) - h_{2SS}) \right) = A \frac{dh_1(t)}{dt} \quad (4)$$

Substituindo (2) em (4):

$$(F_0(t) - F_{0SS}) - (\beta \sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}}) + \frac{\beta (h_1(t) - h_{1SS})}{2\sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}}} - \frac{\beta (h_2(t) - h_{2SS})}{2\sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}}} + \beta \sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}} = A \frac{dh_1}{dt}$$

$$F_0(t) - F_{0SS} + \frac{\beta (h_1(t) - h_{1SS})}{2\sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}}} - \frac{\beta (h_2(t) - h_{2SS})}{2\sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}}} = A \frac{dh_1}{dt} \quad (5)$$

(5) no termo de variável de estado $x^1 = x_1(t) - x_{1SS}$

$$F_0(t) + \frac{\beta h_1(t)}{2\sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}}} - \frac{\beta h_2(t)}{2\sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}}} = A \frac{dh_1^1}{dt} \quad (6)$$

Oplicando transposto em vazio em (6):

$$\overline{F_{0cs}} + \frac{\beta \overline{h_{1cs}}}{2\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}}} - \frac{\beta \overline{h_{2cs}}}{2\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}}} = AS \overline{h_{1cs}}$$

$$AS \overline{h_{1cs}} \frac{\beta \overline{h_{1cs}}}{2\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}}} = \overline{F_{0cs}} + \frac{\beta \overline{h_{2cs}}}{2\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}}}$$

$$\overline{h_{1cs}} = \frac{\overline{F_{0cs}}}{AS + \beta \frac{\beta \overline{h_{1cs}}}{2\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}}}} + \frac{\beta \overline{h_{2cs}} / 2\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}}}{AS + \beta \frac{\beta \overline{h_{1cs}}}{2\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}}}} \quad \left(\frac{2\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}}}{\beta} \right)$$

$$\overline{h_{1cs}} = \frac{2\overline{F_{0cs}}\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}}}{AS + \beta} + \frac{\beta \overline{h_{2cs}} \sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}}}{2\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}} \cdot \beta}$$

$$= \frac{2AS\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}} + 1}{\beta} \overline{F_{0cs}} + \frac{2AS\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}} + 1}{\beta} \overline{h_{2cs}} \quad (7)$$

$$\overline{h_{1cs}} = \frac{2\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}}}{\beta} \overline{F_{0cs}} + \frac{1}{\beta} \overline{h_{2cs}} \quad (7)$$

Balanco de massa para o tanque 2°:

$$\rho F_1 - \rho F_2 = \frac{dM}{dt} = \rho \frac{dV}{dt} = \rho A \frac{dh_2}{dt}$$

$$A \frac{dh_2}{dt} = \beta \sqrt{h_{1cs} h_{2cs}} - \beta \sqrt{h_{2cs}} \quad (8) \text{ EDO NL}$$

ress:

$$0 = \beta \sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}} - \beta \sqrt{h_{2cs}} \quad (9)$$

linealizando a EDO:

$$F_1 \Rightarrow \sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}} = \sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}} + \frac{1}{2\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}}} (h_{1cs} - h_{2cs}) - \frac{1}{2\sqrt{h_{1cs} - h_{2cs}}} (h_{2cs} - h_{2cs})$$

$$F_2 \Rightarrow \sqrt{h_{2cs}} = \sqrt{h_{2cs}} + \frac{1}{2\sqrt{h_{2cs}}} (h_{2cs} - h_{2cs})$$

Substituindo no EDO \hat{N} Linear:

$$A \frac{dh_2}{dt} = \beta \left(\sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}} + \frac{(h_{1ss} - h_{2ss})}{2\sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}} - \frac{(h_{2ss} - h_{2ss})}{2\sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}} \right) - \beta \left(\sqrt{h_{2ss}} + \frac{(h_{2ss} - h_{2ss})}{2\sqrt{h_{2ss}}} \right) \quad (10) \text{ EDO linearizada}$$

Substituindo (9) de (10):

$$A \frac{dh_2}{dt} = \beta \sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}} - \beta \sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}} + \frac{\beta (h_{1ss} - h_{2ss})}{2\sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}} - \frac{\beta (h_{2ss} - h_{2ss})}{2\sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}} - \beta \sqrt{h_{2ss}} + \beta \sqrt{h_{2ss}} - \frac{\beta (h_{2ss} - h_{2ss})}{2\sqrt{h_{2ss}}} \quad (11)$$

$$A \frac{dh_2}{dt} = \frac{\beta (h_{1ss} - h_{2ss})}{2\sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}} - \frac{\beta (h_{2ss} - h_{2ss})}{2\sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}} - \frac{\beta (h_{2ss} - h_{2ss})}{2\sqrt{h_{2ss}}} \quad (11)$$

Em variável desvio: $x' = x_{(ss)} - x_{ss}$

$$A \frac{dh_2}{dt} = \frac{\beta h'_{1(ss)}}{2\sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}} - \frac{\beta h'_{2(ss)}}{2\sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}} - \frac{\beta h'_{2(ss)}}{2\sqrt{h_{2ss}}} \quad (12)$$

Aplicando transformado de Laplace em (12):

$$A_2 S \bar{h}_2(s) = \frac{\beta \bar{h}'_{1(s)}}{2\sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}} - \frac{\beta \bar{h}'_{2(s)}}{2\sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}} - \frac{\beta \bar{h}'_{2(s)}}{2\sqrt{h_{2ss}}}$$

$$\bar{h}_2(s) \left(A_2 S + \frac{\beta}{2\sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}} + \frac{\beta}{2\sqrt{h_{2ss}}} \right) = \frac{\beta \bar{h}'_{1(s)}}{2\sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}}$$

$$\bar{h}_2(s) = \frac{\sqrt{h_{2ss}} \bar{h}'_{1(s)}}{\sqrt{h_{2ss}} + \sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}} \bar{h}'_{1(s)} \quad (13) \quad \checkmark$$

$$\frac{2A_2 \sqrt{h_{2ss}} \cdot \sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}}{\beta \sqrt{h_{2ss}} + \beta \sqrt{h_{1ss} - h_{2ss}}} S + 1$$

Substituieren die $\bar{h}_{1(s)}$ in $\bar{h}_{2(s)}$:

$$\bar{h}_{2(s)} = \frac{2U_{h_{1(s)}} \cdot U_{h_{1(s)} - h_{2(s)}}}{\beta(U_{h_{1(s)}} + U_{h_{1(s)} - h_{2(s)}})} \cdot \frac{\beta}{F_{0(s)} + 1} + \frac{\left(\frac{U_{h_{1(s)}}}{U_{h_{1(s)} - h_{2(s)}} + U_{h_{1(s)}}}\right) \bar{h}_{2(s)}}{\left(\frac{2A_2 U_{h_{1(s)}} \cdot U_{h_{1(s)} - h_{2(s)}}}{\beta(U_{h_{1(s)}} + U_{h_{1(s)} - h_{2(s)}})} \cdot \frac{1}{S+1}\right) \cdot \left(\frac{2A U_{h_{1(s)} - h_{2(s)}} \cdot S}{\beta} + 1\right)} \cdot \left(\frac{2A U_{h_{1(s)} - h_{2(s)}} \cdot S}{\beta} + 1\right)$$

$$\bar{h}_{2(s)} = \frac{U_{h_{1(s)}}}{U_{h_{1(s)} - h_{2(s)}} + U_{h_{1(s)}}} \cdot \left[\frac{2U_{h_{1(s)} - h_{2(s)}}}{\beta} \bar{F}_{0(s)} + \frac{1}{\frac{2A U_{h_{1(s)} - h_{2(s)}} \cdot S}{\beta} + 1} \bar{h}_{2(s)} \right]$$

(14)

Pole:

$$\bar{h}_{2(s)} = \frac{K_{p2}}{T_{p2} s + 1} \cdot \left[\frac{K_{p1}}{T_{p1} s + 1} \bar{F}_{0(s)} + \frac{1}{T_{p1} s + 1} \bar{h}_{2(s)} \right]$$

$$K_{p1} = \frac{2 \sqrt{h_{1(s)} - h_{2(s)}}}{\beta}$$

$$T_{p1} = \frac{2A \sqrt{h_{1(s)} - h_{2(s)}}}{\beta}$$

$$K_{p2} = \frac{\sqrt{h_{1(s)}}}{U_{h_{1(s)} - h_{2(s)}} + U_{h_{1(s)}}$$

$$T_{p2} = \frac{2A_2 U_{h_{1(s)}} \cdot U_{h_{1(s)} - h_{2(s)}}}{\beta(U_{h_{1(s)}} + U_{h_{1(s)} - h_{2(s)}})}$$