

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)

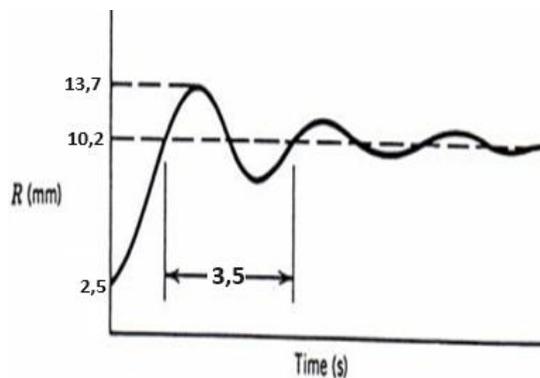


Figura 1: Resposta dinâmica do sistema de medida

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 ($F_0(t)$).

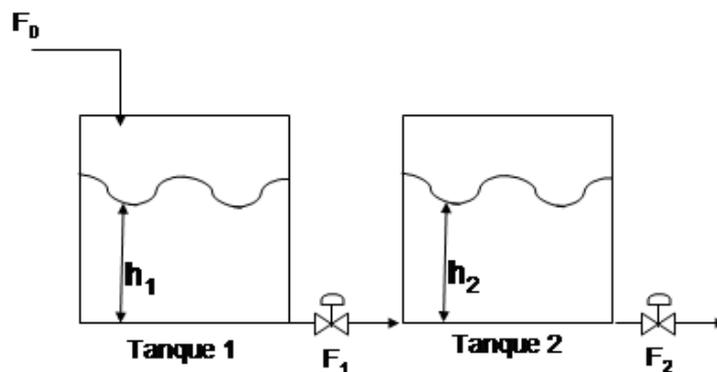
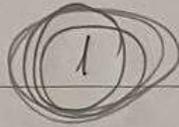


Figura 2: Tanques em série

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



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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

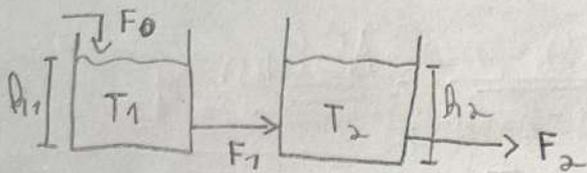
$$T = 2\pi \rightarrow 3,5 = 2\pi \rightarrow \omega = \frac{2\pi}{3,5} = 1,795$$

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

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

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

Ex 2 TGG-6:



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

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

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

Balanco de massa para Torque 1:

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

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

no estado estacionario (SS):

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

Linearização:

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

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 $x' = x(t) - x_{SS}$

$$F_0(t) + \frac{\beta h_1(t)}{2\sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}}} - \frac{\beta h_2(t)}{2\sqrt{h_{1SS} - h_{2SS}}} = A \frac{dh_1'}{dt} \quad (6)$$

Oplicando transposto em vazio em (6):

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

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

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

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

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

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

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:

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

linearizando 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):

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

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

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

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

Substituiert die drei in $\bar{h}_{2(s)}$:

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

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

(14)

Pole:

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

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

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

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

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