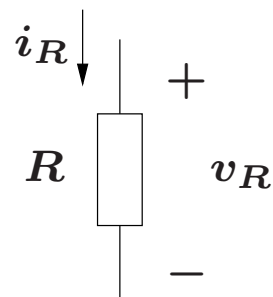


Modelagem Matemática de Sistemas

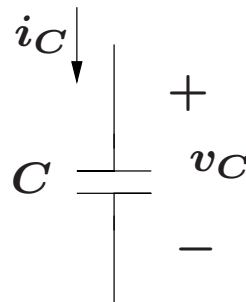
1. + de modelagem com Circuitos Elétricos
2. Sistemática para Obtenção de Equações de Estado para Circuitos
 - 2.1 Teoria de Grafos

Relembrando - Convenção de receptor

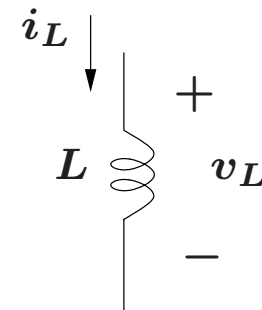
▷ Resistor, Capacitor e Indutor lineares:



$$v_R = Ri_R$$



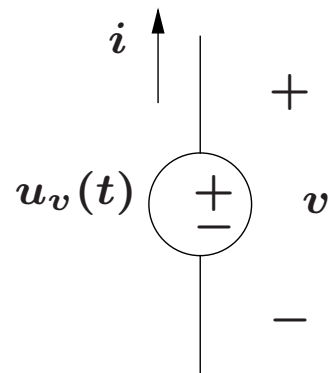
$$i_C = C \frac{dv_C}{dt}$$



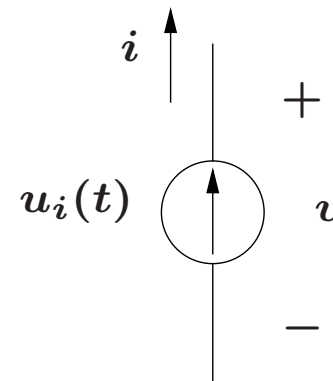
$$v_L = L \frac{di_L}{dt}$$

Relembrando - Convenção de gerador

Fontes de Tensão e de Corrente:



$$v = u_v(t)$$



$$i = u_i(t)$$

Circuito elétrico

Convenção – em geral, a convenção de receptor é utilizada para os bipolos passivos e a de gerador para as fontes

Nó: Um ponto de ligação entre 2 ou mais bipolos

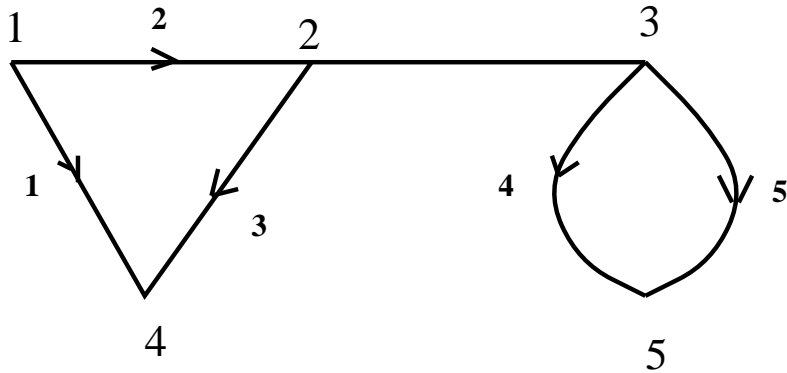
▶ Lei das Correntes ou 1^a Lei de Kirchhoff: a soma algébrica das correntes que saem de um nó é nula

Laço: Qualquer percurso fechado formado por bipolos que não passe duas vezes pelo mesmo nó

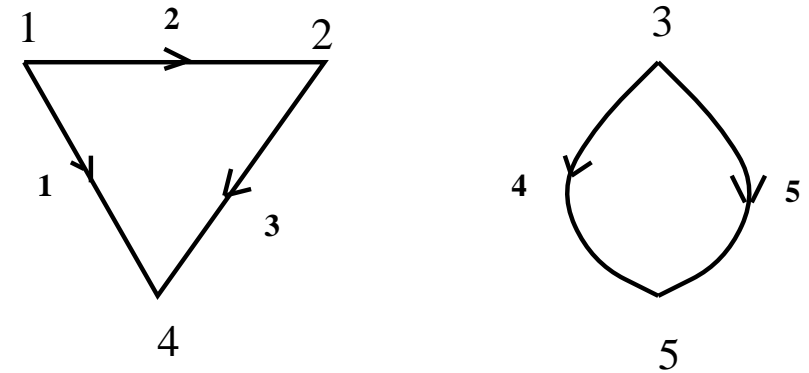
▶ Lei das Tensões ou 2^a Lei de Kirchhoff: a soma algébrica das tensões nos bipolos pertencentes a um laço é nula

Sistemática para Obtenção de Equações de Estado

Grafo Conexo: Grafo no qual existe sempre um caminho constituído por ramos entre dois nós quaisquer



Grafo Conexo



Grafo Não Conexo

Subgrafo: conjunto qualquer de ramos e nós de um grafo

Corte: conjuntos de ramos que, eliminados, deixam dois subgrafos conexos

Teoria de Grafos

Laço: caminho fechado formado por ramos e não passando mais de uma vez por nenhum nó

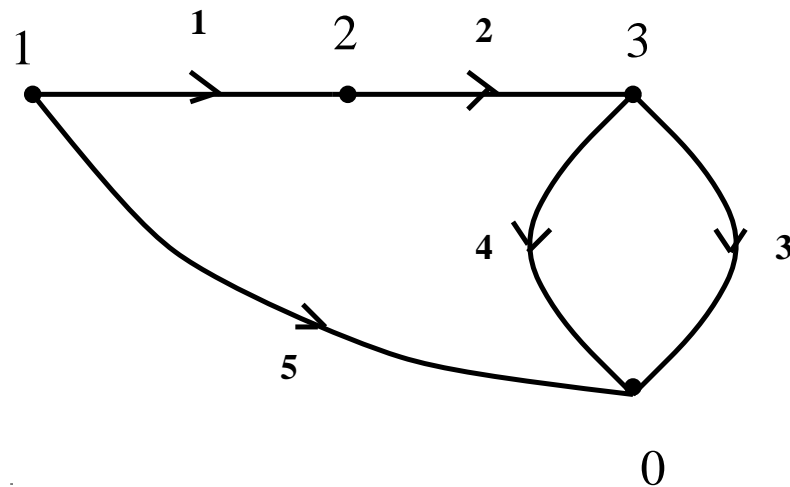
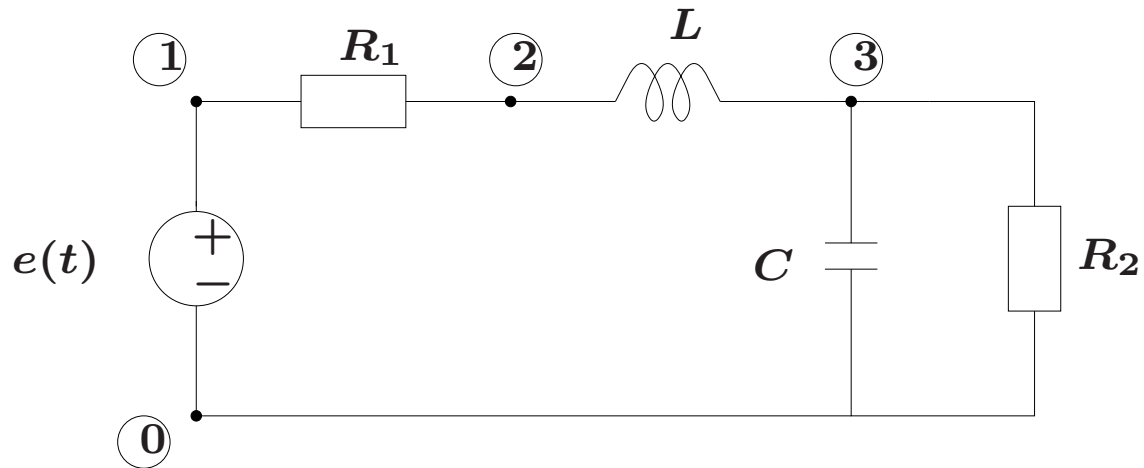
Árvore: subgrafo conexo contendo todos os nós do grafo e nenhum laço. Escolhida uma árvore para um grafo, os demais ramos (não pertencentes à árvore) são chamados de **ramos de ligação**

Corte Fundamental: constituído por **um único ramo da árvore** e ramos de ligação

Laço Fundamental: constituído por **um único ramo de ligação** e ramos da árvore

Sistemática para Obtenção de Equações de Estado

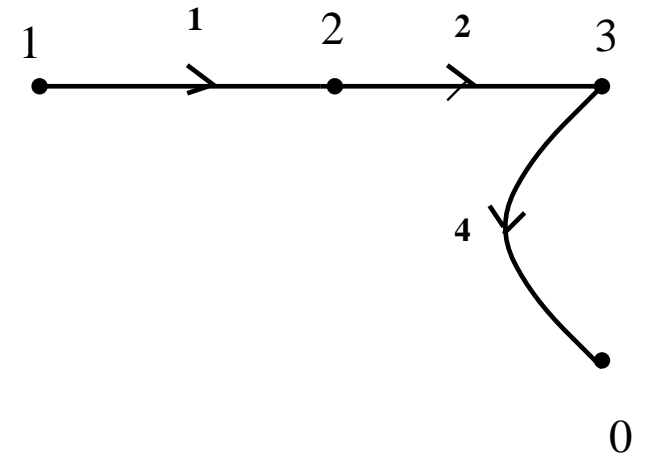
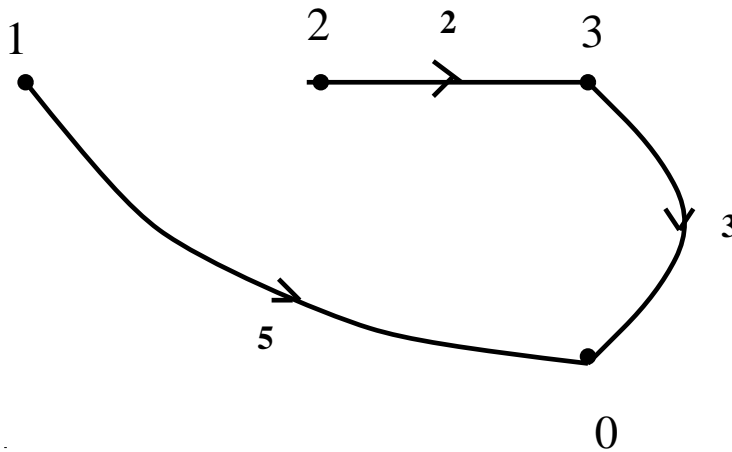
Exemplo



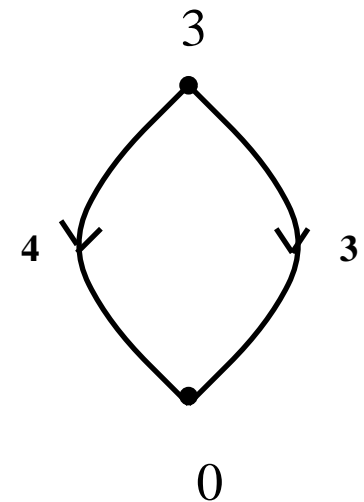
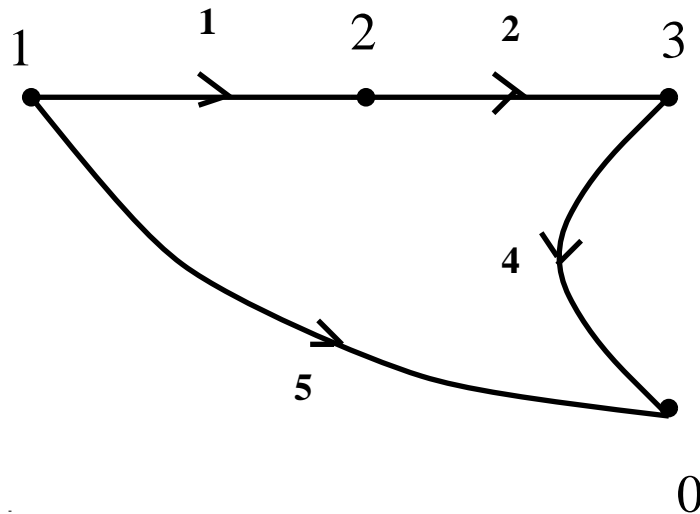
Grafo:

Sistemática para Obtenção de Equações de Estado

Árvores:

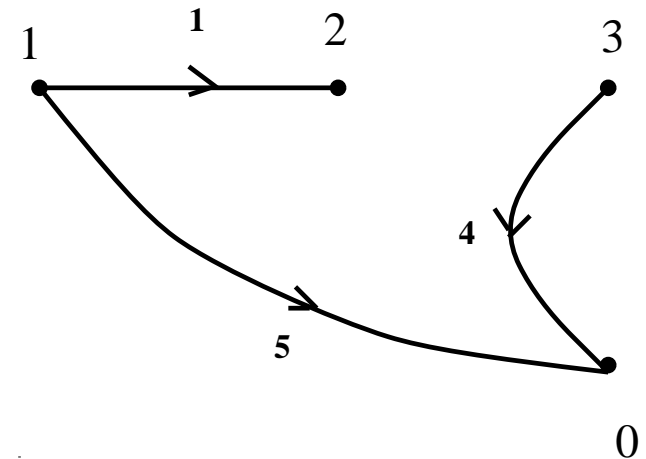
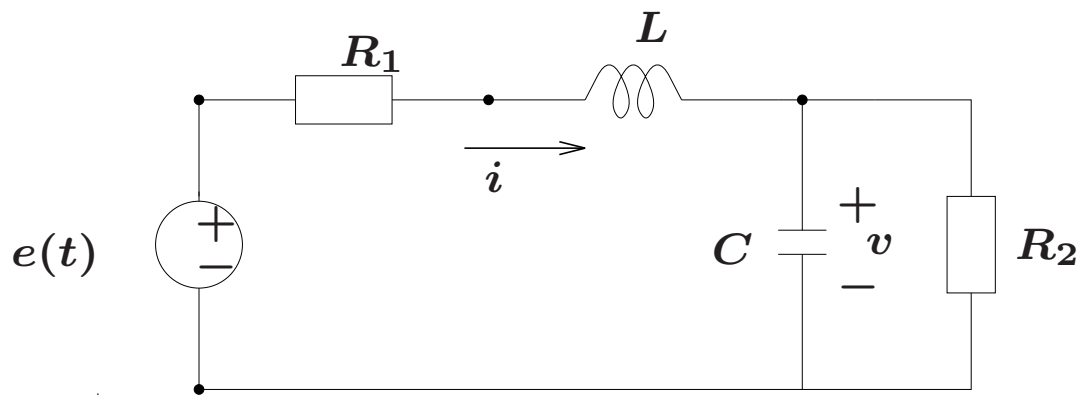


Laços:



Sistemática para Obtenção de Equações de Estado

Árvore Própria: é uma árvore com todos os capacitores e fontes de tensão do circuito, sem indutores e sem fontes de corrente

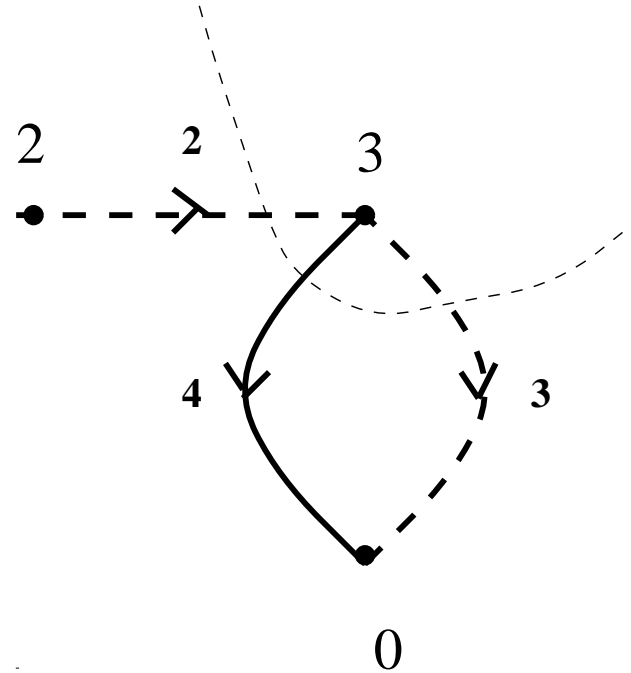


- ▶ Cada **capacitor** define um **corte fundamental**, constituído pelo capacitor e por ramos de ligação
- ▶ Cada **indutor** define um **laço fundamental**, constituído pelo indutor e ramos da árvore

Sistemática para Obtenção de Equações de Estado

- ▶ Partindo de cada **capacitor** e do corte fundamental apropriado (que não inclui fontes de tensão – pois a idéia é escrever **equação de correntes**), obtém-se

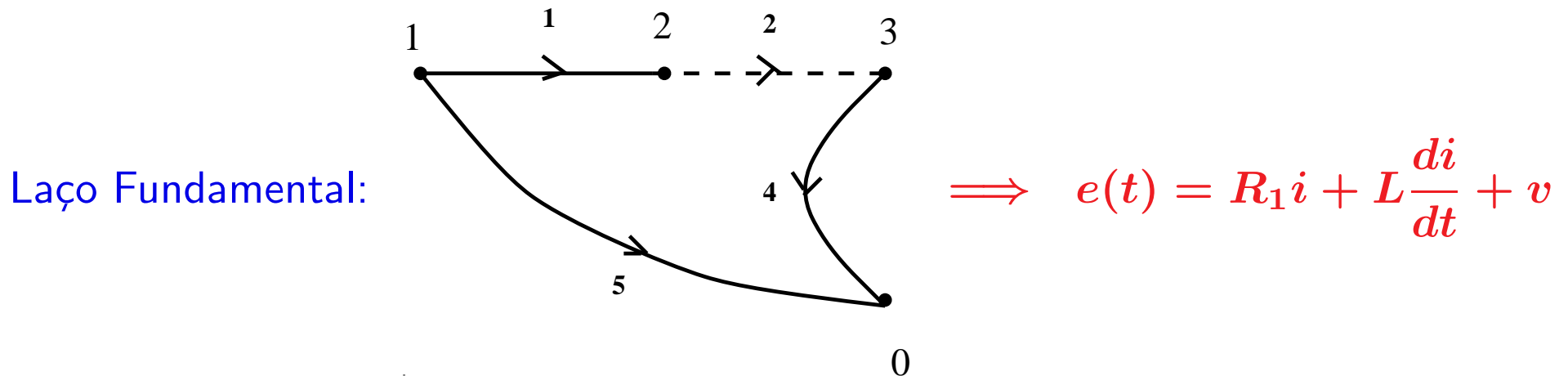
Corte Fundamental:



$$\Rightarrow i = C\dot{v} + \frac{v}{R_2}$$

Sistemática para Obtenção de Equações de Estado

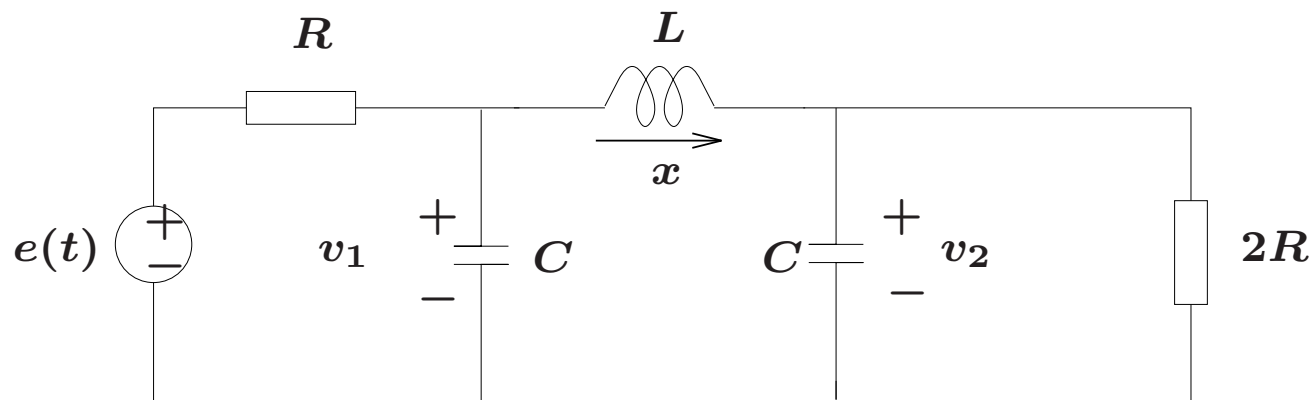
- ▶ Partindo de cada **indutor** e do laço fundamental apropriado (que não inclui fontes de corrente – pois a idéia é escrever **equação de tensões**), obtém-se:



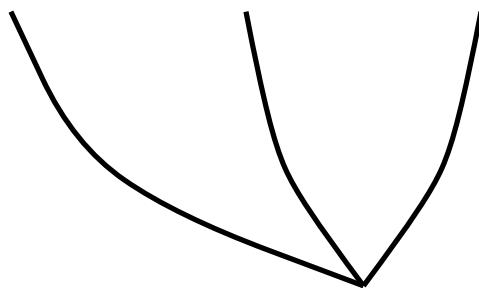
- ▶ As equações de estado são obtidas a partir das equações de correntes para os cortes fundamentais e das equações de tensões para os laços fundamentais

Sistemática para Obtenção de Equações de Estado

Exemplo

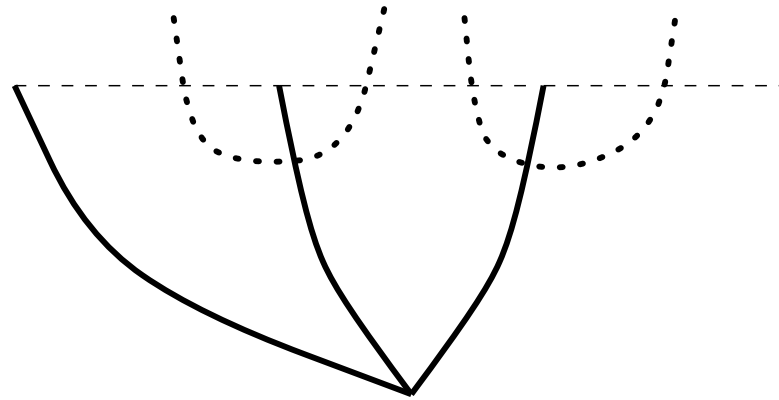


Árvore Própria:



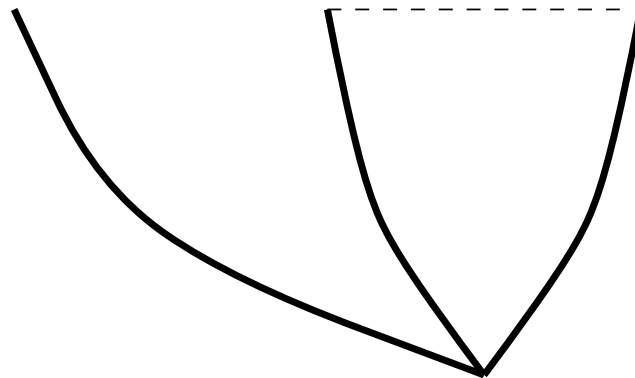
Sistemática para Obtenção de Equações de Estado

Cortes Fundamentais:



$$\Rightarrow \frac{e(t) - v_1}{R} = C \frac{dv_1}{dt} + x, \quad x = C \frac{dv_2}{dt} + \frac{v_2}{2R}$$

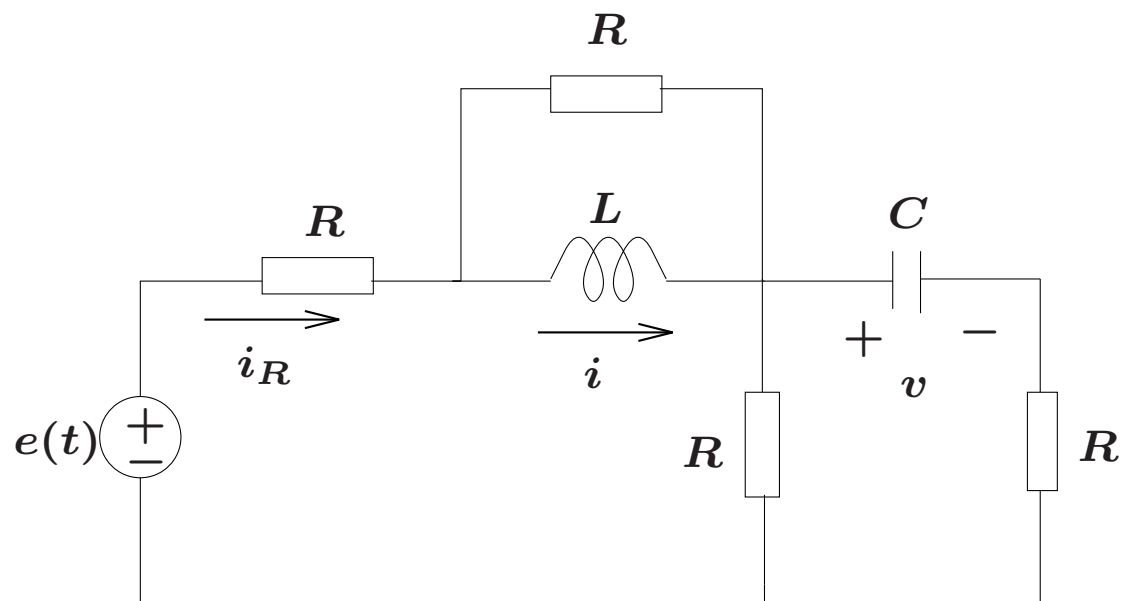
Laço Fundamental:



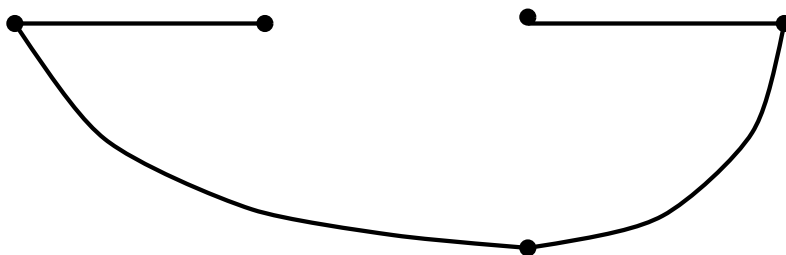
$$\Rightarrow v_1 = L\dot{x} + v_2 \quad (\text{não tem fonte de tensão...})$$

Sistemática para Obtenção de Equações de Estado

Exemplo

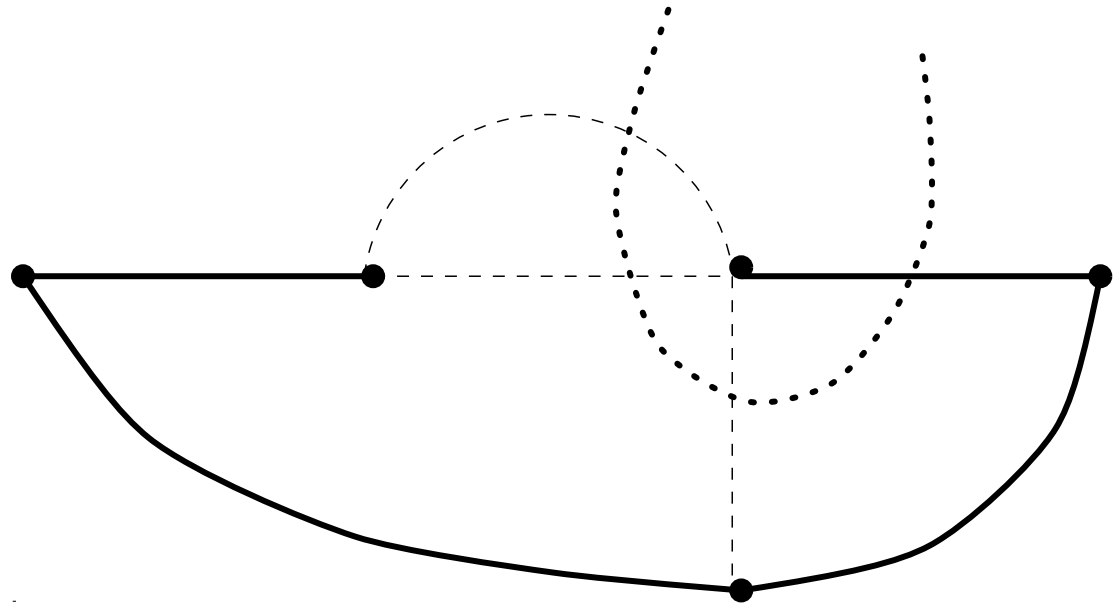


Árvore Própria:



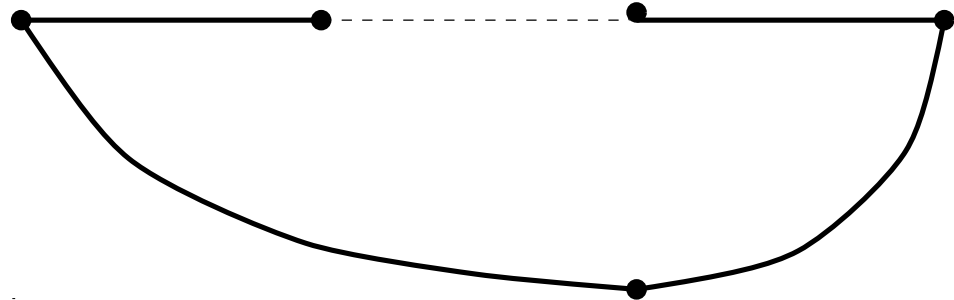
Sistemática para Obtenção de Equações de Estado

Corte Fundamental:



$$i + \frac{L}{R} \frac{di}{dt} = \underbrace{C\dot{v}}_{\text{corrente } i_{RC} \text{ em RC}} + \underbrace{\frac{v + RC\dot{v}}{R}}_{\text{corrente só em R: } \frac{v}{R} + \frac{Ri_{RC}}{R}}$$

Sistemática para Obtenção de Equações de Estado



Laço Fundamental:

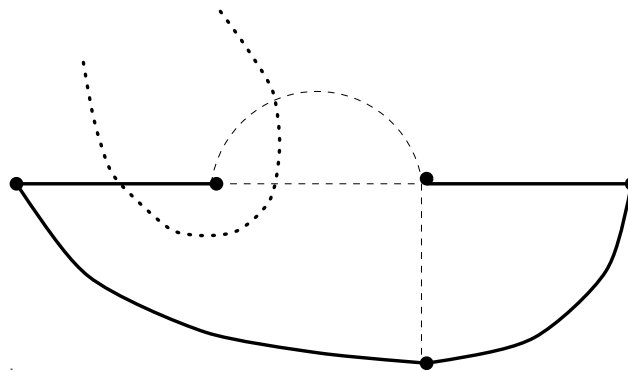
$$e(t) = Ri_R + L \frac{di}{dt} + v + RC\dot{v}$$

As equações obtidas dependem da corrente i_R (que não é variável de estado). Pode-se usar a mesma metodologia de cortes e laços, porém agora escolhendo uma **Equação Auxiliar** adequada para representar, no caso, i_R

Sistemática para Obtenção de Equações de Estado

Equação Auxiliar: Equação de correntes para o corte fundamental definido pelo resistor (se este estiver na árvore própria) ou equação das tensões para o laço fundamental definido pelo resistor (se for um ramo de ligação). No caso será um corte fundamental

Corte Fundamental:



$$\Rightarrow i_R = \frac{L}{R} \frac{di}{dt} + i$$

Equações de Estado:

$$\begin{cases} RC\dot{v} + v + 2L\frac{di}{dt} + Ri = e(t) \\ 2RC\dot{v} + v - Ri - L\frac{di}{dt} = 0 \end{cases}$$

Sistemática para Obtenção de Equações de Estado

Passando para a forma padrão (isolando os termos com derivada – \dot{v} e $\frac{di}{dt}$)

$$\begin{cases} \frac{dv}{dt} = -\frac{3}{5RC}v + \frac{1}{5C}i + \frac{1}{5RC}e(t) \\ \frac{di}{dt} = -\frac{1}{5L}v - \frac{3R}{5L}i + \frac{2}{5L}e(t) \end{cases}$$

Definindo-se o vetor de estados: $x \triangleq \begin{bmatrix} v \\ i \end{bmatrix}$ e a saída $y(t) \triangleq v(t)$...

Sistemática para Obtenção de Equações de Estado

$$\left\{ \begin{array}{l} \dot{x}(t) = \underbrace{\begin{bmatrix} -\frac{3}{5RC} & \frac{1}{5C} \\ -\frac{1}{5L} & -\frac{3R}{5L} \end{bmatrix}}_A x(t) + \underbrace{\begin{bmatrix} \frac{1}{5RC} \\ \frac{2}{5L} \end{bmatrix}}_B e(t) \\ y(t) = \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix}}_C x(t) \end{array} \right.$$

Faça $R = L = C = 1$ (note que fisicamente estes valores não fazem sentido!)

$$A = \begin{bmatrix} -0.6 & 0.2 \\ -0.2 & -0.6 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 0.2 \\ 0.4 \end{bmatrix}$$

Função de Transferência

Descrição por Função de Transferência

▷ $T(s) = C (sI - A)^{-1} B + D$. Calculando $(sI - A)^{-1}$:

$$\begin{bmatrix} s + 0.6 & -0.2 \\ 0.2 & s + 0.6 \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{s^2 + 1.2s + 0.4} \begin{bmatrix} s + 0.6 & 0.2 \\ -0.2 & s + 0.6 \end{bmatrix}$$

$$T(s) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{s + 0.6}{s^2 + 1.2s + 0.4} & \frac{0.2}{s^2 + 1.2s + 0.4} \\ \frac{-0.2}{s^2 + 1.2s + 0.4} & \frac{s + 0.6}{s^2 + 1.2s + 0.4} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.2 \\ 0.4 \end{bmatrix}$$

Função de Transferência

$$T(s) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{0.2s + 0.2}{s^2 + 1.2s + 0.4} \\ \frac{0.4s + 0.2}{s^2 + 1.2s + 0.4} \end{bmatrix} = \frac{0.2s + 0.2}{s^2 + 1.2s + 0.4} \triangleq \frac{N(s)}{D(s)}$$

▷ Veja que:

$\frac{0.2s + 0.2}{s^2 + 1.2s + 0.4}$ é a FT de $e(t)$ para a saída igual a $v(t)$

$\frac{0.4s + 0.2}{s^2 + 1.2s + 0.4}$ é a FT de $e(t)$ para a saída igual a $i(t)$

MATLAB

```
A=[-0.6 0.2; -0.2 -0.6]; B= [0.2;0.4]; C=[1 0];
```

```
>> sys=ss(A,B,C,0)
```

```
a =
```

	x1	x2
x1	-0.6	0.2
x2	-0.2	-0.6

```
b =
```

	u1
x1	0.2
x2	0.4

```
c =
```

	x1	x2
y1	1	0

```
d =
```

	u1
y1	0

MATLAB

```
>> FT=tf(sys)
Transfer function:
    0.2 s + 0.2
-----
s^2 + 1.2 s + 0.4
```

► Suponha que $v(t)$ e $i(t)$ sejam medidos... Apenas C se modifica

```
C=eye(2);
```

```
>> sys=ss(A,B,C,[0; 0])
```

```
a =
```

	x1	x2
x1	-0.6	0.2
x2	-0.2	-0.6

```
b =
```

	u1
x1	0.2
x2	0.4

MATLAB

```
c =  
      x1  x2  
y1    1   0  
y2    0   1
```

```
d =  
      u1  
y1    0  
y2    0
```

```
>> FT=tf(sys)
```

Transfer function from input to output...

```
      0.2 s + 0.2  
#1:  -----  
      s^2 + 1.2 s + 0.4
```

```
      0.4 s + 0.2  
#2:  -----  
      s^2 + 1.2 s + 0.4
```