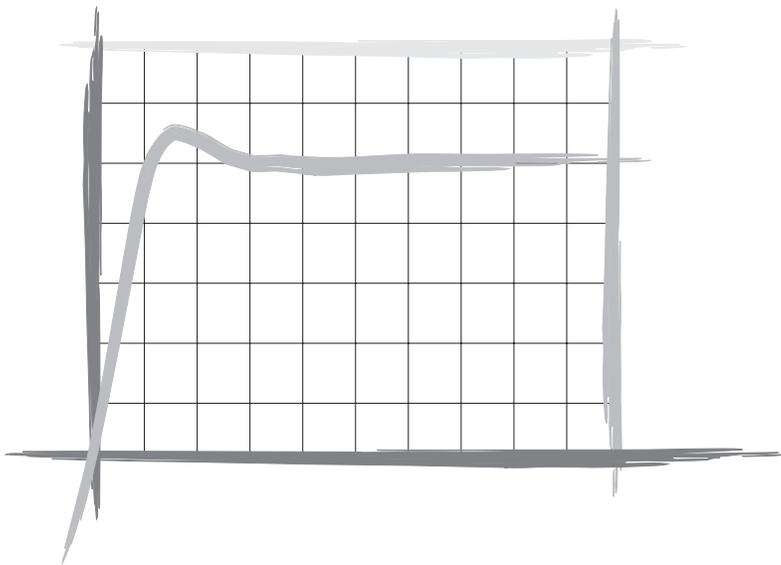


MANUAL DE SOLUÇÕES

ENGENHARIA DE CONTROLE MODERNO

4^a EDIÇÃO



KATSUHIKO OGATA

PEARSON
Prentice
Hall

Editor: Tom Robbins
Editora Associada: Alice Dworkin
Editora Assistente: Jessica Romeo
Editor Executivo: Vince O'Brien
Editor Responsável: David A. George
Produtora Gráfica: Barbara A. Till
Capa/Design: Paul Gourhan
Gerente de Produção: Ilene Kahn



© 2002, 1997, 1990, 1970 by Prentice Hall
Prentice-Hall, Inc.
Upper Saddle River, NJ 07458

Todos os direitos reservados. Nenhuma parte desta publicação poderá ser reproduzida ou transmitida por qualquer meio, sem prévia autorização, por escrito, da editora.

A produção desta obra envolveu total dedicação e esforço de seu autor e de seu editor. Isso inclui o desenvolvimento, a pesquisa e o teste da teoria e dos programas para determinar sua eficácia. O autor e o editor não garantem, de forma implícita ou explícita, os programas e a documentação apresentados neste livro e não se responsabilizam por quaisquer eventos acidentais ou por quaisquer conseqüências que envolvam ou que sejam oriundos da utilização destes.

Impresso nos Estados Unidos.

10 9 8 7 6 5 4 3 2 1

ISBN 0-13-060908-0

Pearson Education Ltd., *London*
Pearson Education Australia Pty. Ltd., *Sydney*
Pearson Education Singapore, Pte. Ltd.
Pearson Education North Asia Ltd., *Hong Kong*
Pearson Education Canada, Inc., *Toronto*
Pearson Educación de Mexico, S.A. de C.V.
Pearson Education Japan, *Tokyo*
Pearson Education Malaysia. Pte. Ltd.
Pearson Education, *Upper Saddle River, New Jersey*

Sumário

Prefácio		iv
2	Transformada de Laplace	1
3	Modelagem Matemática de Sistemas Dinâmicos	11
4	Modelagem Matemática de Sistemas Flúídicos e Sistemas Térmicos	36
5	Análise de Resposta Transitória e de Regime Estacionário	48
6	Análise do Lugar das Raízes	79
7	Projeto de Sistemas de Controle pelo Método do Lugar das Raízes	100
8	Análise de Resposta em Freqüência	137
9	Projeto de Sistemas de Controle pela Resposta em Freqüência	165
10	Controle PID e Sistemas de Controle com Dois Graus de Liberdade	194
11	Análise de Sistemas de Controle no Espaço de Estados	224
12	Projeto de Sistemas de Controle no Espaço de Estados	241

Prefácio

Este manual apresenta a solução de todos os problemas B sem respostas. Em alguns deles, a solução apresenta informações adicionais ao resultado exigido pelo problema, que visam auxiliar o leitor.

O livro pode ser utilizado de várias maneiras, dependendo dos objetivos e da carga horária do curso a ser ministrado. Alguns exemplos:

Curso abreviado:

4 horas-aula/semana, além de
2 horas de revisão/semana

Total: 40 horas-aula, além de
20 horas de revisão

Capítulo 1
Capítulo 2*
Capítulo 3
Capítulo 4**
Capítulo 5
Capítulo 6
Capítulo 7
Capítulo 8
Capítulo 9
Capítulo 10

Curso completo:

4 horas-aula/semana, além de
2 horas de revisão/semana

Total: 56 horas-aula, além de
28 horas de revisão

Capítulo 1
Capítulo 2*
Capítulo 3
Capítulo 4
Capítulo 5
Capítulo 6
Capítulo 7
Capítulo 8
Capítulo 9
Capítulo 10
Capítulo 11
Capítulo 12

* Este capítulo poderá ser deixado de lado caso os alunos tenham conhecimento prévio dos conceitos de transformada de Laplace.

** Este capítulo poderá ser deixado de lado caso haja pouco tempo disponível.

O professor pode deixar de lado determinados itens dependendo do objetivo do curso.

Katsuhiko Ogata

CHAPTER 2

B-2-1.

$$(a) \quad F_1(s) = \frac{s+0.4}{(s+0.4)^2 + 12^2} = \frac{s+0.4}{s^2 + 0.8s + 144.16}$$

$$(b) \quad f_2(t) = \sin\left(4t + \frac{\pi}{3}\right) = 0.5 \sin 4t + 0.866 \cos 4t$$

$$F_2(s) = \frac{0.5 \times 4}{s^2 + 4^2} + \frac{0.866s}{s^2 + 4^2} = \frac{2 + 0.866s}{s^2 + 16}$$

B-2-2.

$$(a) \quad f_1(t) = 3 \sin(5t + 45^\circ) = 2.121 \sin 5t + 2.121 \cos 5t$$

$$F_1(s) = \frac{2.121 \times 5}{s^2 + 5^2} + \frac{2.121s}{s^2 + 5^2} = \frac{10.607 + 2.121s}{s^2 + 25}$$

$$(b) \quad f_2(t) = 0.03 - 0.03 \cos 2t$$

$$F_2(s) = \frac{0.03}{s} - \frac{0.03s}{s^2 + 4} = \frac{0.03s^2 + 0.12 - 0.03s^2}{s(s^2 + 4)}$$
$$= \frac{0.12}{s(s^2 + 4)}$$

B-2-3.

$$\mathcal{L}[t^2] = \frac{2}{s^3}$$

$$F(s) = \mathcal{L}[t^2 e^{-at}] = \frac{2}{(s+a)^3}$$

B-2-4.

$$(a) \quad f(t) = \sin \omega t \cdot \cos \omega t = \frac{1}{2} \sin 2\omega t$$

Hence

$$\mathcal{L}[\sin \omega t \cdot \cos \omega t] = \mathcal{L}\left[\frac{1}{2} \sin 2\omega t\right] = \frac{\omega}{s^2 + 4\omega^2}$$

(b) Define

$$g(t) = e^{-t} \sin 5t$$

Then

$$\mathcal{L}[g(t)] = \mathcal{L}[e^{-t} \sin 5t] = \frac{5}{(s+1)^2 + 25} = G(s)$$

Using the complex-differentiation theorem, we have

$$\mathcal{L}[t g(t)] = -\frac{dG(s)}{ds}$$

Hence

$$\mathcal{L}[t e^{-t} \sin 5t] = \mathcal{L}[t g(t)] = -\frac{d}{ds} [G(s)]$$

$$= -\frac{d}{ds} \left[\frac{5}{(s+1)^2 + 25} \right] = \frac{-10(s+1)}{[(s+1)^2 + 25]^2}$$

B-2-5.

$$f(t) = \cos 2\omega t \cdot \cos 3\omega t = \frac{1}{2} (\cos 5\omega t + \cos \omega t)$$

$$F(s) = \frac{1}{2} \left(\frac{s}{s^2 + 25\omega^2} + \frac{s}{s^2 + \omega^2} \right)$$

$$= \frac{(s^2 + 13\omega^2)s}{(s^2 + 25\omega^2)(s^2 + \omega^2)}$$

B-2-6.

$$f(t) = (t-a) \mathcal{1}(t-a)$$

$$F(s) = \frac{e^{-as}}{s^2}$$

B-2-7.

$$f(t) = t \mathcal{1}(t) - (t-T) \mathcal{1}(t-T)$$

$$F(s) = \frac{1}{s^2} - \frac{e^{-Ts}}{s^2} = \frac{1 - e^{-Ts}}{s^2}$$

B-2-8.

$$f(t) = \frac{24}{a^3} t - \frac{24}{a^2} \mathcal{1}(t - \frac{a}{2}) - \frac{24}{a^3} (t-a) \mathcal{1}(t-a)$$

$$F(s) = \frac{24}{a^3} \left(\frac{1}{s^2} - \frac{a e^{-\frac{1}{2}s}}{s} - \frac{e^{-as}}{s^2} \right)$$

$$\begin{aligned}
\lim_{a \rightarrow 0} F(s) &= \frac{24}{s^2} \lim_{a \rightarrow 0} \frac{1 - ase^{-\frac{a}{2}s} - e^{-as}}{a^3} \\
&= \frac{24}{s^2} \lim_{a \rightarrow 0} \frac{\frac{d}{da}(1 - ase^{-\frac{a}{2}s} - e^{-as})}{\frac{d}{da}(a^3)} \\
&= \frac{24}{s^2} \lim_{a \rightarrow 0} \frac{-se^{-\frac{a}{2}s} + a \frac{s^2}{2} e^{-\frac{a}{2}s} + se^{-as}}{3a^2} \\
&= \frac{8}{s^2} \lim_{a \rightarrow 0} \frac{\frac{d}{da}(-se^{-\frac{a}{2}s} + a \frac{s^2}{2} e^{-\frac{a}{2}s} + se^{-as})}{\frac{d}{da}(a^2)} \\
&= \frac{8}{s^2} \lim_{a \rightarrow 0} \frac{\frac{s^2}{2} e^{-\frac{a}{2}s} + \frac{s^2}{2} e^{-\frac{a}{2}s} - \frac{as^2}{4} e^{-\frac{a}{2}s} - se^{-as}}{2a} \\
&= \frac{8}{s^2} \lim_{a \rightarrow 0} \frac{\frac{d}{da}(s^2 e^{-\frac{a}{2}s} - \frac{as^2}{4} e^{-\frac{a}{2}s} - se^{-as})}{\frac{d}{da}(2a)} \\
&= 4 \left(-\frac{s}{2} - \frac{s}{4} + s \right) \\
&= 5
\end{aligned}$$

B-2-9.

$$\lim_{t \rightarrow \infty} f(t) = \lim_{s \rightarrow 0} sF(s) = \lim_{s \rightarrow 0} \frac{10s}{s(s+1)} = 10$$

To verify this result, note that

$$\mathcal{L}^{-1} \left[\frac{10}{s(s+1)} \right] = (10 - 10e^{-t}) 1(t)$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} (10 - 10e^{-t}) 1(t) = 10$$

B-2-10.

$$f(0+) = \lim_{s \rightarrow \infty} sF(s) = \lim_{s \rightarrow \infty} \frac{s}{(s+2)^2} = 0$$

$$\mathcal{L}[\dot{f}(t)] = sF(s) - f(0+) = sF(s)$$

Hence

$$\dot{f}(0^+) = \lim_{s \rightarrow \infty} s^2 F(s) = \lim_{s \rightarrow \infty} \frac{s^2}{(s+2)^2} = 1$$

B-2-11.

$$\begin{aligned} F(s) &= \frac{s+1}{s(s^2+s+1)} = \frac{1}{s} - \frac{s+0.5-0.5}{(s+0.5)^2+0.75} \\ &= \frac{1}{s} - \frac{s+0.5}{(s+0.5)^2+0.866^2} + \frac{0.5}{0.866} \frac{0.866}{(s+0.5)^2+0.866^2} \end{aligned}$$

$$f(t) = 1 - e^{-0.5t} \cos 0.866t + \frac{1}{1.732} e^{-0.5t} \sin 0.866t$$

B-2-12.

$$F(s) = \frac{se^{-s}}{s+1}$$

Note that for a translated function $g(t-\alpha)1(t-\alpha)$, we have

$$\mathcal{L}[g(t-\alpha)1(t-\alpha)] = e^{-\alpha s} G(s) \quad (\alpha \geq 0)$$

Define

$$G(s) = \frac{5}{s+1}$$

Then

$$g(t) = 5e^{-t}$$

So we have

$$\mathcal{L}[5e^{-(t-1)}1(t-1)] = e^{-s} \frac{5}{s+1}$$

or

$$f(t) = \mathcal{L}^{-1}[F(s)] = 5e^{-(t-1)}1(t-1)$$

B-2-13.

(a)
$$F_1(s) = \frac{6s+3}{s^2} = \frac{6}{s} + \frac{3}{s^2}$$

$$f_1(t) = 6 + 3t$$

(b)
$$F_2(s) = \frac{5s+2}{(s+1)(s+2)^2} = -\frac{3}{s+1} + \frac{8}{(s+2)^2} + \frac{3}{s+2}$$

$$f_2(t) = -3e^{-t} + 8te^{-2t} + 3e^{-2t}$$

B-2-14.

$$(a) \quad F(s) = \frac{1}{s^2(s^2 + \omega^2)} = \frac{1}{\omega^2} \left(\frac{1}{s^2} - \frac{1}{s^2 + \omega^2} \right)$$

$$f(t) = \frac{1}{\omega^2} \left(t - \frac{1}{\omega} \sin \omega t \right)$$

$$(b) \quad F_2(s) = \frac{\omega_n^2}{s(s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2)} \quad (0 < \zeta < 1)$$

$$= \frac{1}{s} - \frac{s + 2\zeta\omega_n}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2}$$

$$= \frac{1}{s} \left(- \frac{s + \zeta\omega_n}{(s + \zeta\omega_n)^2 + \omega_n^2 - \zeta^2\omega_n^2} - \frac{\zeta\omega_n}{(s + \zeta\omega_n)^2 + \omega_n^2 - \zeta^2\omega_n^2} \right)$$

Hence

$$f_2(t) = 1 - e^{-\zeta\omega_n t} \cos \omega_n \sqrt{1 - \zeta^2} t - \frac{\zeta}{\sqrt{1 - \zeta^2}} e^{-\zeta\omega_n t} \sin \omega_n \sqrt{1 - \zeta^2} t$$

$$= 1 - e^{-\zeta\omega_n t} \left(\cos \omega_n \sqrt{1 - \zeta^2} t + \frac{\zeta}{\sqrt{1 - \zeta^2}} \sin \omega_n \sqrt{1 - \zeta^2} t \right)$$

 $f_2(t)$ can also be written as

$$f_2(t) = 1 - \frac{1}{\sqrt{1 - \zeta^2}} e^{-\zeta\omega_n t} \sin(\omega_n \sqrt{1 - \zeta^2} t + \phi)$$

where

$$\phi = \tan^{-1} \frac{\sqrt{1 - \zeta^2}}{\zeta}$$

B-2-15.

$$F(s) = \frac{10(s+2)(s+4)}{(s+1)(s+3)(s+5)^2}$$

A MATLAB program to obtain the partial-fraction expansion of $F(s)$ is given below.

```

num = conv([10 20],[1 4]);
den = conv([1 4 3],[1 10 25]);
[r,p,k] = residue(num,den)

r =

-2.1875
 3.7500
 1.2500
 0.9375

```

```

p =
-5.0000
-5.0000
-3.0000
-1.0000

k =

[]

```

From the MATLAB output, the partial-fraction expansion of $F(s)$ can be given as follows:

$$F(s) = \frac{-2.1875}{s+5} + \frac{3.75}{(s+5)^2} + \frac{1.25}{s+3} + \frac{0.9375}{s+1}$$

The inverse Laplace transform of $F(s)$ is

$$f(t) = -2.1875 e^{-5t} + 3.75 t e^{-5t} + 1.25 e^{-3t} + 0.9375 e^{-t}$$

B-2-16.

$$F(s) = \frac{s^4 + 5s^3 + 6s^2 + 9s + 30}{s^4 + 6s^3 + 21s^2 + 46s + 30}$$

A MATLAB program to obtain the partial-fraction expansion of $F(s)$ is given below.

```

num = [1 5 6 9 30];
den = [1 6 21 46 30];
[r,p,k] = residue(num,den)

r =

-1.0812+1.7051i
-1.0812-1.7051i
-0.1154
1.2778

p =

-1.0000+3.0000i
-1.0000-3.0000i
-3.0000
-1.0000

k =

1

```

From this MATLAB output, the partial-fraction expansion of $F(s)$ can be given as follows:

$$\begin{aligned}
 F(s) &= \frac{-1.0812 + j1.7051}{s+1-j3} + \frac{-1.0812 - j1.7051}{s+1+j3} - \frac{0.1154}{s+3} + \frac{1.2778}{s+1} + 1 \\
 &= 1 + \frac{-2.1624(s+1) - 10.2306}{(s+1-j3)(s+1+j3)} - \frac{0.1154}{s+3} + \frac{1.2778}{s+1} \\
 &= 1 - \frac{2.1624(s+1)}{(s+1)^2 + 3^2} - \frac{3.4102 \times 3}{(s+1)^2 + 3^2} - \frac{0.1154}{s+3} - \frac{1.2778}{s+1}
 \end{aligned}$$

The inverse Laplace transform of $F(s)$ becomes as follows:

$$f(t) = \delta(t) - 2.1624e^{-t} \cos 3t - 3.4102 e^{-t} \sin 3t - 0.1154e^{-3t} + 1.2778e^{-t}$$

B-2-17. Zeros at $s = -1, s = -2$: $z = [-1; -2]$
Poles at $s = 0, s = -4, s = -6$: $p = [0; -4; -6]$
gain $K = 5$: $K = 4$

A MATLAB program to obtain $B(s)/A(s)$ is given below.

```

z = [-1;-2];
p = [0;-4;-6];
K = 4;
[num,den] = zp2tf(z,p,K);
printsys(num,den,'s')

num/den =

      4 s^2 + 12 s + 8
      -----
      s^3 + 10 s^2 + 24 s
    
```

From the MATLAB output, we obtain

$$\frac{B(s)}{A(s)} = \frac{4s^2 + 12s + 8}{s^3 + 10s^2 + 24s}$$

B-2-18.

$$2\ddot{x} + 7\dot{x} + 3x = 0, \quad x(0) = 3, \quad \dot{x}(0) = 0$$

$$2[s^2 X(s) - s x(0) - \dot{x}(0)] + 7[sX(s) - x(0)] + 3X(s) = 0$$

$$(2s^2 + 7s + 3) X(s) = 6s + 21$$

$$X(s) = \frac{6s+21}{2s^2+7s+3} = \frac{3s+10.5}{(s+0.5)(s+3)}$$

$$= \frac{3.6}{s+0.5} - \frac{0.6}{s+3}$$

$$x(t) = 3.6 e^{-0.5t} - 0.6 e^{-3t}$$

B-2-19.

$$\dot{x} + 2x = \delta(t), \quad x(0^-) = 0$$

$$sX(s) - x(0^-) + 2X(s) = 1$$

$$(s+2)X(s) = 1$$

$$X(s) = \frac{1}{s+2}$$

$$x(t) = e^{-2t} 1(t)$$

B-2-20.

$$x(t) = a e^{-\zeta \omega_n t} \left(\cos \omega_n \sqrt{1-\zeta^2} t + \frac{b + a \zeta \omega_n}{a \omega_n \sqrt{1-\zeta^2}} \sin \omega_n \sqrt{1-\zeta^2} t \right)$$

$(0 \leq \zeta < 1)$

$$x(t) = a e^{-\omega_n t} + (b + \omega_n a) e^{-\omega_n t} t \quad (\zeta = 1)$$

$$x(t) = \left\{ -\frac{a}{2} \left(\frac{-\sqrt{\zeta^2-1} + \zeta}{\sqrt{\zeta^2-1}} \right) - \frac{b}{2\omega_n \sqrt{\zeta^2-1}} \right\} e^{-(\zeta + \sqrt{\zeta^2-1})\omega_n t}$$

$$+ \left\{ \frac{a}{2} \left(\frac{\sqrt{\zeta^2-1} + \zeta}{\sqrt{\zeta^2-1}} \right) + \frac{b}{2\omega_n \sqrt{\zeta^2-1}} \right\} e^{-(\zeta - \sqrt{\zeta^2-1})\omega_n t}$$

$(\zeta > 1)$

B-2-21. Laplace transforming both sides of the differential equation, we get

$$sX(s) - x(0) + aX(s) = A \frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$$

or

$$(s+a)X(s) = \frac{Aw}{s^2 + \omega^2} + b$$

Solving for $X(s)$, we obtain

$$\begin{aligned} X(s) &= \frac{Aw}{(s+a)(s^2 + \omega^2)} + \frac{b}{s+a} \\ &= \frac{Aw}{a^2 + \omega^2} \left(\frac{1}{s+a} - \frac{s-a}{s^2 + \omega^2} \right) + \frac{b}{s+a} \\ &= \left(b + \frac{Aw}{a^2 + \omega^2} \right) \frac{1}{s+a} + \frac{Aa}{a^2 + \omega^2} \frac{\omega}{s^2 + \omega^2} \\ &\quad - \frac{Aw}{a^2 + \omega^2} \frac{s}{s^2 + \omega^2} \end{aligned}$$

Inverse Laplace transform of $X(s)$ gives

$$\begin{aligned} x(t) &= \mathcal{L}^{-1}[X(s)] \\ &= \left(b + \frac{Aw}{a^2 + \omega^2} \right) e^{-at} + \frac{Aa}{a^2 + \omega^2} \sin \omega t - \frac{Aw}{a^2 + \omega^2} \cos \omega t \\ &\quad (t \geq 0) \end{aligned}$$

B-2-22.

$$\ddot{x} + 3\dot{x} + 6x = 0, \quad x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = 3$$

The Laplace transform of this differential equation is

$$s^2 X(s) - s x(0) - \dot{x}(0) + 3[sX(s) - x(0)] + 6X(s) = 0$$

By substituting the given initial condition to the last equation, we obtain

$$s^2 X(s) - 3 + 3sX(s) + 6X(s) = 0$$

from which we get

$$X(s) = \frac{3}{s^2 + 3s + 6} = \frac{3}{(s+1.5)^2 + \left(\frac{\sqrt{15}}{2}\right)^2} = \frac{6}{\sqrt{15}} \frac{\frac{\sqrt{15}}{2}}{(s+1.5)^2 + \left(\frac{\sqrt{15}}{2}\right)^2}$$

Hence

$$x(t) = \frac{6}{\sqrt{15}} e^{-1.5t} \sin \frac{\sqrt{15}}{2} t$$

B-2-23.

$$\ddot{x} + 2\dot{x} + 10x = e^{-t}, \quad x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = 0$$

The forcing function e^{-t} is given at $t = 0$, when the system is at rest. Taking the Laplace transform of the differential equation, we obtain

$$s^2 X(s) - s x(0) - \dot{x}(0) + 2[sX(s) - x(0)] + 10 X(s) = \frac{1}{s+1}$$

By substituting the given initial condition into this last equation, we get

$$s^2 X(s) + 2s X(s) + 10 X(s) = \frac{1}{s+1}$$

or

$$X(s) = \frac{1}{s^2 + 2s + 10} \frac{1}{s+1} = \frac{1}{9} \frac{1}{s+1} - \frac{1}{9} \frac{s+1}{(s+1)^2 + 3^2}$$

The inverse Laplace transform of $X(s)$ gives

$$x(t) = \frac{1}{9} e^{-t} - \frac{1}{9} e^{-t} \cos 3t \quad (t \geq 0)$$
