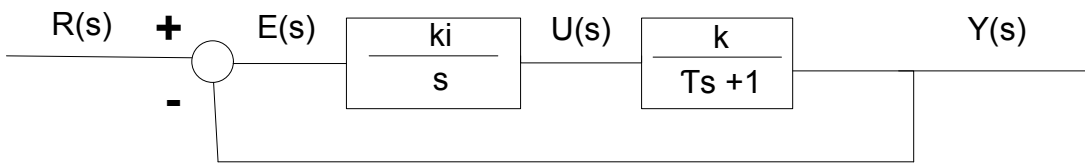


Comparação Resposta com Controle Integral

Comparação com Controle Integral em relação a resposta original do sistema de Controle De 1ª Ordem.



$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{\frac{K_i k}{Ts^2 + s}}{1 + \frac{K_i k}{Ts^2 + s}}$$

Função de Transferência em Malha Fechada

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = G(s) = \frac{K_i * k}{Ts^2 + s + K_i * k}$$

Valor Final da Resposta do Sistema Para entrada Degrau: * $R(s) = \frac{1}{s}$

$$\text{VF } Y(s) = s * G(s) * R(s)$$

$$\lim_{s \rightarrow 0} s \rightarrow 0$$

$$Y(s) = s * \frac{K_i * k}{Ts^2 + s + K_i * k} * R(s) =$$

$$\lim_{s \rightarrow 0} s \rightarrow 0$$

$$Y(s) = s * \frac{K_i * k}{Ts^2 + s + K_i * k} * \frac{1}{s} = 1$$

$$\lim_{s \rightarrow 0} s \rightarrow 0$$

Valor Final (VF) para Y(s) ----> VF = 1

Equação Característica: $Ts^2 + s + K_i * k$

Raízes da Equação Característica:

$$S_1 = \frac{-1}{2 * T} + \sqrt{\frac{1 - 4 * T * K_i * k}{4 * T^2}}$$

$$S_2 = \frac{-1}{2 * T} - \sqrt{\frac{1 - 4 * T * K_i * k}{4 * T^2}}$$

Análise:

- 1) Se Sistema Sobre-Amortecido, então $(1 - 4 * T * K_i * k) > 0$, pois as raízes serão reais

$$\text{Logo, } K_i < \frac{1}{4 * T * k} \quad \text{Sistema Sobre-Amortecido}$$

- 2) Se Sistema Sub-Amortecido, então $(1 - 4 * T * K_i * k) < 0$, pois as raízes serão complexas

$$\text{Logo, } K_i > \frac{1}{4 * T * k} \quad \text{Sistema Sub-Amortecido}$$

Exemplo : Se $T=1$ e $k=1$

1) $\text{Logo, } K_i < \frac{1}{4} \quad \text{Sistema Sobre-Amortecido}$

2) $\text{Logo, } K_i > \frac{1}{4} \quad \text{Sistema Sub-Amortecido}$