

## **Sumário**

<b>Introdução</b>	<b>5</b>
<b>Relação de fase entre grandezas CA</b>	<b>6</b>
<b>Ângulo de defasagem entre grandezas CA</b>	<b>9</b>
<b>Vetores</b>	<b>12</b>
<b>Resultante de um sistema de vetores</b>	<b>14</b>
<b>Fasores</b>	<b>22</b>
<b>Representação fasorial de grandezas senoidais em fase</b>	<b>23</b>
<b>Representação fasorial de grandezas senoidais defasadas</b>	<b>24</b>
<b>Apêndice</b>	<b>28</b>
<b>Questionário</b>	<b>28</b>
<b>Bibliografia</b>	<b>28</b>



**Espaço SENAI**

### **Missão do Sistema *SENAI***

Contribuir para o fortalecimento da indústria e o desenvolvimento pleno e sustentável do País, promovendo a educação para o trabalho e a cidadania, a assistência técnica e tecnológica, a produção e disseminação de informação e a adequação, geração e difusão de tecnologia.

### **Nosso negócio**

Educação para o Trabalho e Cidadania.

# Introdução

Nos circuitos onde existem apenas tensões contínuas a tarefa de analisar e compreender seu funcionamento não representa grande dificuldade, tendo em vista que os valores são estáticos e podem ser medidos a qualquer momento.

Já nos circuitos alimentados por CA ou onde existem sinais alternados a análise tende a tornar-se mais trabalhosa, devido ao fato de os valores de tensão e corrente estarem em constante modificação.

Por essa razão é comum representar os parâmetros elétricos de um circuito de CA através de fasores, o que simplifica principalmente a determinação de valores através de cálculos.

Este fascículo, que tratará da defasagem entre grandezas CA, de fasores e da representação fasorial de parâmetros elétricos CA, tem por objetivo fornecer as informações necessárias para que o leitor use os fasores como “ferramenta” para simplificar a análise de circuitos de CA.

É importante que o conteúdo deste fascículo seja bem assimilado porque será utilizado amplamente nos fascículos que seguem.

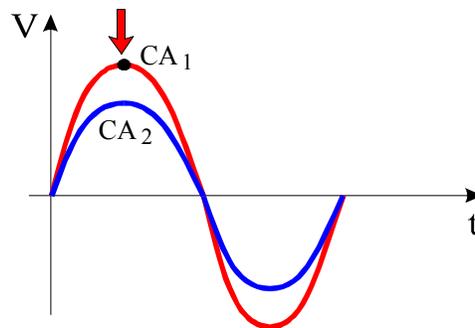


***Para ter sucesso no desenvolvimento do conteúdo deste fascículo, o leitor já deverá ter conhecimentos relativos a:***

- Tensão e corrente alternada.

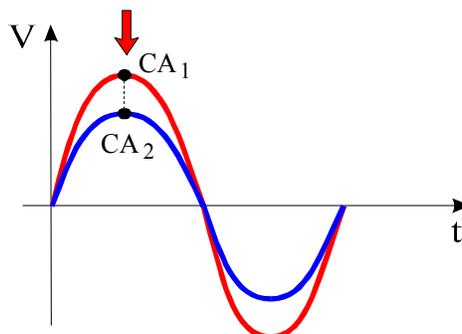
# Relação de fase entre grandezas CA

A relação de fase é uma comparação entre os momentos em que os fenômenos elétricos acontecem. Pode-se, por exemplo, estabelecer uma relação de fase entre duas tensões CA de mesma frequência. Para isto, escolhe-se um momento como ponto de referência, normalmente o pico do ciclo positivo (ou negativo) de uma das tensões CA, como mostrado na **Fig.1**.



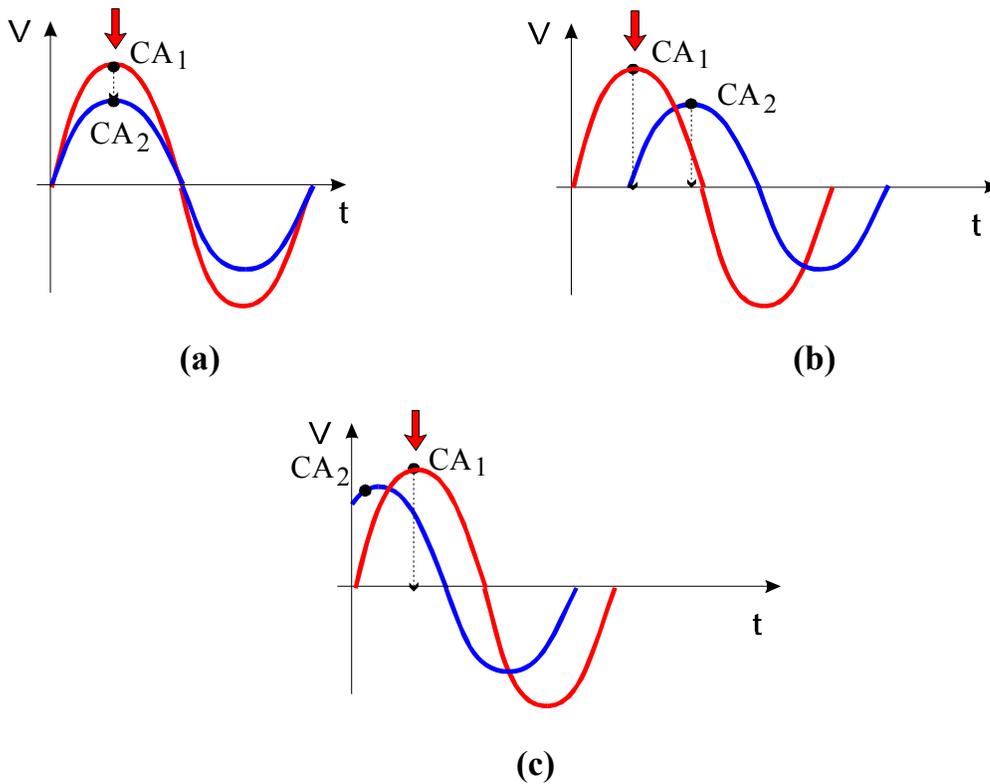
**Fig.1** Ponto de referência da tensão alternada  $CA_1$ .

Verifica-se em seguida a outra tensão no circuito neste mesmo momento, conforme mostrado na **Fig.2**.



**Fig.2** Tensão  $CA_2$  no mesmo momento que ocorre o pico na tensão  $CA_1$ .

Ao se comparar a segunda tensão  $CA_2$  com a tensão  $CA_1$  de referência, pode ocorrer uma das três situações apresentadas graficamente na **Fig.3**.



**Fig.3** Posições possíveis do pico de tensão do semiciclo positivo de uma tensão  $CA$  com respeito a uma tensão de referência.

Na situação (a), o pico positivo da tensão  $CA_1$  coincide com o pico positivo da tensão  $CA_2$  no mesmo instante.

Nesta situação, diz-se que as tensões  $CA_1$  e  $CA_2$  estão em fase.



***Duas tensões  $CA$  estão em fase quando seus picos positivos e negativos ocorrem ao mesmo tempo.***

Nas outras duas situações (b) e (c), as tensões  $CA_1$  e  $CA_2$  atingem os valores máximos (picos positivos e negativos) em instantes diferentes.

Quando isto ocorre, diz-se que as tensões  $CA_1$  e  $CA_2$  estão defasadas.



***Duas tensões CA estão defasadas quando seus picos (positivos ou negativos) ocorrem em momentos diferentes.***

Observando os gráficos em que as tensões  $CA_1$  e  $CA_2$  estão defasadas, verifica-se que estes gráficos apresentam diferenças entre si.

No gráfico da **Fig.3b**, o ponto de referência da tensão  $CA_1$  (pico positivo), ocorre antes do pico positivo da tensão  $CA_2$ . A tensão  $CA_2$  atingirá o pico positivo depois da  $CA_1$ . Neste caso, diz-se que a tensão  $CA_2$  está **atrasada** com relação a  $CA_1$  ou a tensão  $CA_1$  está **adiantada** com relação a  $CA_2$ .

No gráfico da **Fig.3c**, a tensão  $CA_1$  atingirá o pico positivo depois da  $CA_2$ . Neste caso, diz-se que a tensão  $CA_2$  está **adiantada** em relação a tensão  $CA_1$  ou a tensão  $CA_1$  está **atrasada** em relação a tensão  $CA_2$ .

# Ângulo de defasagem entre grandezas CA

O adiantamento ou atraso de uma tensão CA em relação a outra é dado em graus ( $^{\circ}$ ). Um ciclo completo de uma CA corresponde a  $360^{\circ}$ , como mostrado na Fig.4.

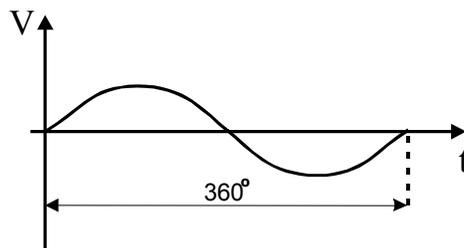


Fig.4 Ciclo completo de uma CA.

Por conseqüência, como mostrado na Fig.5, tem-se que: um semiciclo de uma CA tem  $180^{\circ}$ , meio semiciclo de uma CA tem  $90^{\circ}$  e um quarto de semiciclo de uma CA tem  $45^{\circ}$ .

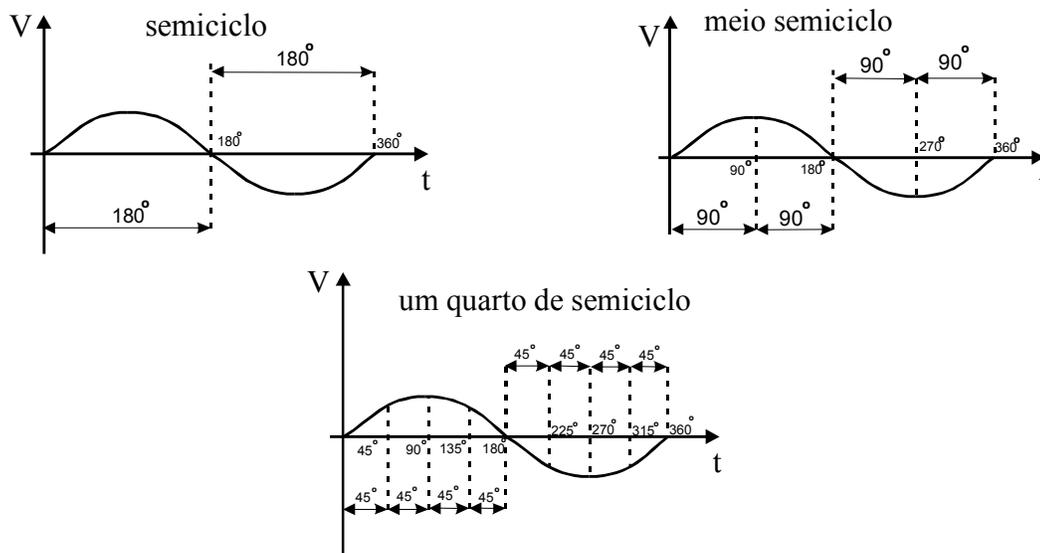
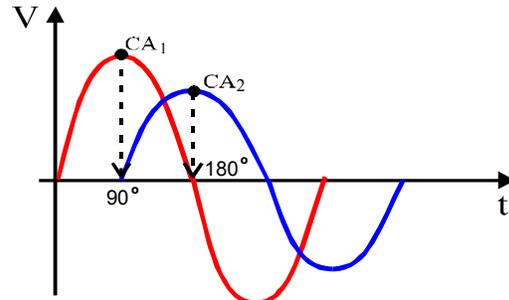


Fig.5 Subdivisões de um ciclo de uma CA.

Com base nesta divisão do eixo horizontal, pode-se determinar de quantos graus é a defasagem entre uma tensão CA e a outra.

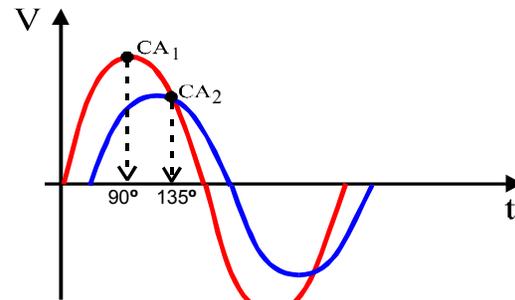
As **Figs. 6, 7, 8** mostram exemplos de tensões CA defasadas.

pico positivo de CA<sub>1</sub> : 90°  
 pico positivo de CA<sub>2</sub> : 180°  
 defasagem : 180° - 90° = 90°



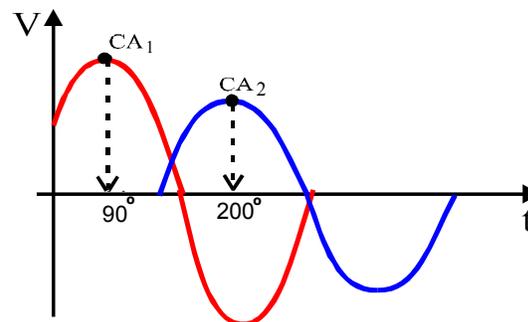
**Fig.6** CA<sub>2</sub> está atrasada 90° com relação a CA<sub>1</sub>.

pico positivo de CA<sub>1</sub> : 135°  
 pico positivo de CA<sub>2</sub> : 90°  
 defasagem : 135° - 90° = 45°



**Fig.7** CA<sub>1</sub> está atrasada 45° em relação a CA<sub>2</sub>.

pico positivo de CA<sub>1</sub> : 60°  
 pico positivo de CA<sub>2</sub> : 200°  
 defasagem : 140°



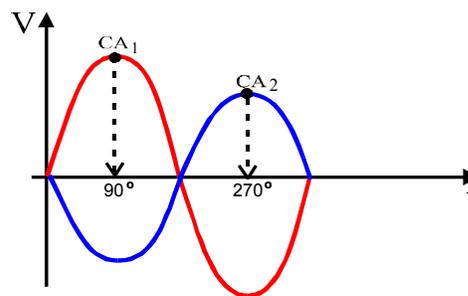
**Fig. 8** CA<sub>2</sub> está atrasada 140° em relação a CA<sub>1</sub>.

Existe ainda um caso particular de defasagem, como mostrado na **Fig.9**.

pico positivo de  $CA_1$  :  $90^\circ$

pico positivo de  $CA_2$  :  $270^\circ$

defasagem :  $180^\circ$



**Fig. 9**  $CA_1$  e  $CA_2$  em oposição de fase

Neste caso, diz-se apenas que  $CA_1$  está em **oposição de fase** com  $CA_2$  ou que  $CA_1$  e  $CA_2$  estão em **anti-fase**.

# Vetores

---

Existem grandezas que podem ser expressas simplesmente por um número e uma unidade. Por exemplo, quando se diz que a temperatura em um determinado momento é de  $20^{\circ}\text{C}$ , a informação que se quer dar é perfeitamente compreensível. Este tipo de grandeza é chamada de **grandeza escalar**. Alguns exemplos de grandezas escalares são: o tempo, a distância e a massa.

Para algumas grandezas, entretanto, um número e uma unidade não são suficientes.

Suponha a seguinte atuação: em meio a uma guerra, um general envia a seguinte mensagem ao comandante da tropa que está no fronte de batalha: *“desloque o seu regimento 6km do ponto atual o mais breve possível”*.

O comandante certamente ficará em situação difícil, pois a mensagem não diz se o deslocamento deve ser para o norte, sul, leste oeste ou mesmo para direções intermediárias.

Pelo exemplo, conclui-se que para definir um deslocamento não é suficiente dizer apenas de quanto este deve ser.

Grandezas como o deslocamento são denominadas de **grandezas vetoriais**. Outros exemplos de grandezas vetoriais são: a força, a velocidade e o campo elétrico.

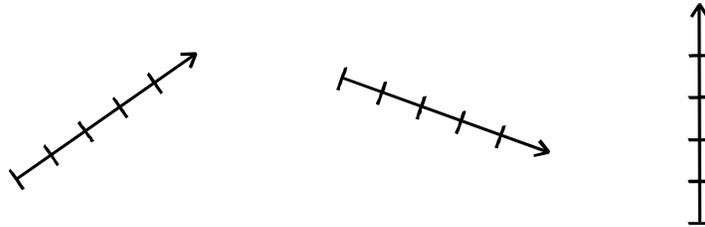
Para a perfeita determinação de uma grandeza vetorial são necessárias três informações:

- Um valor numérico, denominado de módulo.
- Uma direção.
- Um sentido.

Assim, o comandante não teria tido dúvidas se a mensagem do general fosse: “Desloque o seu regimento 6km do ponto atual, na direção norte - sul, sentido do sul o mais breve possível”.

Uma grandeza vetorial pode ser representada graficamente através de um segmento de reta orientada denominado de **vetor**.

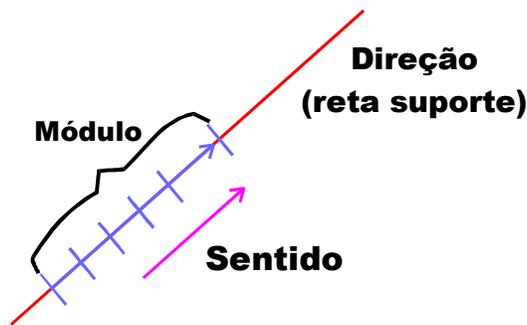
A **Fig. 10** mostra alguns vetores.



**Fig.10** Vetores.

Como se pode observar, em qualquer um dos vetores da **Fig.10**, esta representação gráfica fornece as três informações necessárias a respeito da grandeza vetorial.

A **Fig.11** mostra um vetor e sua reta suporte com a indicação de seu módulo, sua direção e seu sentido.



**Fig.11** Módulo, direção e sentido de um vetor.

Os vetores constituem-se em fator de simplificação na análise de situações diárias.

Supondo-se, por exemplo, que alguém deseje levar uma mesinha com a televisão do canto esquerdo da sala para o canto direito e está pensando em como fazê-lo, como ilustrado na **Fig.12**. Intuitivamente, qualquer pessoa sabe que terá que empurrar ou puxar a mesinha com uma determinada força para que isto aconteça.

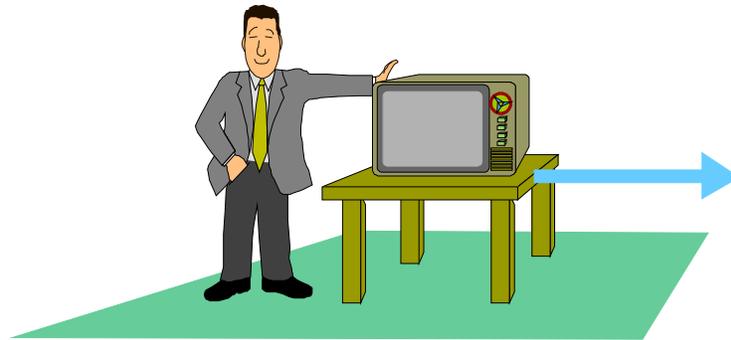


Fig.12 Deslocamento de uma mesa.

Esta força pode ser representada através do vetor da Fig.13.

- Módulo: valor numérico da força para movimentar a mesinha.
- Direção: horizontal.
- Sentido: da esquerda para direita.

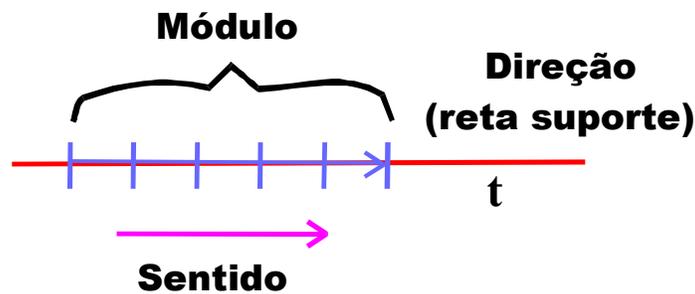
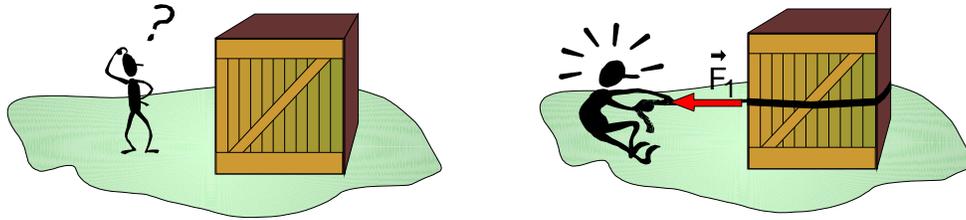


Fig.13 Vetor força.

## RESULTANTE DE UM SISTEMA DE VETORES

Em muitas situações existe mais de uma força atuando sobre o mesmo ponto ao mesmo tempo. Nestes casos, empregar uma representação gráfica simplifica a determinação de uma solução.

Suponha, por exemplo, que uma pessoa precise puxar a caixa pesada ilustrada na Fig.14. Ao tentar, esta pessoa conclui que sozinha não consegue movimentar a caixa.

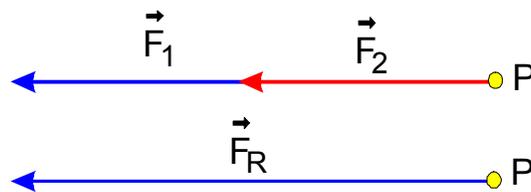


**Fig.14** Deslocamento de uma caixa pesada.

A solução é pedir ajuda, incluindo mais uma força no sistema. Naturalmente esta segunda força tem que atuar na mesma direção e sentido e no mesmo ponto de aplicação que a primeira para que o resultado (resultante) seja o desejado.

A resultante, neste caso, será a soma das duas forças, atuando na mesma direção e sentido das forças individuais.

A **Fig.15** mostra a representação completa do sistema de forças e sua resultante.



**Fig.15** Sistema de forças e sua resultante.

Então, pode-se afirmar que se duas forças  $F_1$  e  $F_2$  aplicadas no mesmo ponto e atuando tem na mesma direção e mesmo sentido, o vetor resultante tem as seguinte características:

- Módulo:  $F_1 + F_2$ .
- Direção: a da reta que contém as duas forças.
- Sentido: o mesmo das forças.

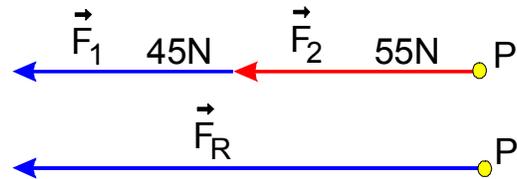
### **Exemplo 1:**

Duas pessoas puxam, na mesma direção e sentido uma corda presa a uma carga. A primeira exerce uma força de 45N e a segunda uma força de 55N. Qual o módulo, a direção e o sentido da força resultante?

Observação: Newton (N) é a uma unidade de medida de força.

**Solução:**

Desenhando-se o diagrama vetorial, tem-se que:



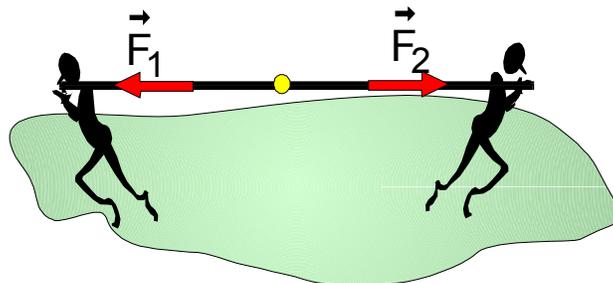
Módulo do vetor resultante:  $F_R = 45N + 55N = 100N$

Direção do vetor resultante: a mesma das forças aplicadas (horizontal).

Sentido do vetor resultante: o mesmo das forças aplicadas (direita para esquerda).

Em algumas situações, as forças de um sistema têm a mesma direção, mas sentidos opostos.

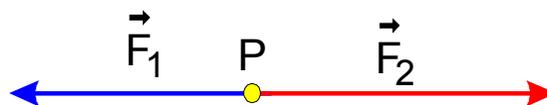
Imagine, por exemplo, a brincadeira de “cabo de guerra” mostrada na Fig.16.



**Fig.16** “Cabo de guerra”.

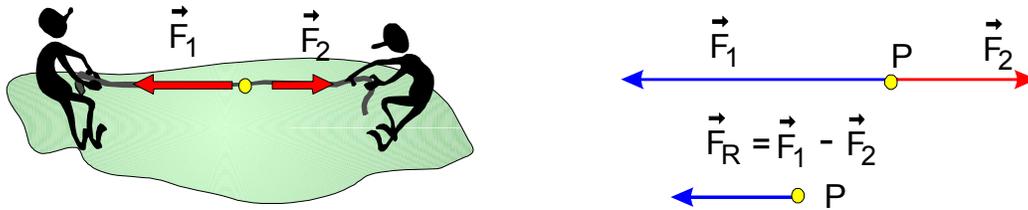
Este é um exemplo típico de sistema onde as forças atuam na mesma direção (a da corda) e em sentidos opostos.

Considerando a corda como ponto de aplicação das forças, o sistema pode ser representado conforme a Fig.17.



**Fig.17** Diagrama vetorial do “cabo de guerra”.

A resultante neste caso, será o resultado da subtração de uma força da outra, com a direção mantida (a da corda) e o sentido da força maior, como mostrado na **Fig.18**.



**Fig.18** Forças em direções opostas.

Se duas forças  $F_1$  e  $F_2$  aplicadas ao mesmo ponto atuam na mesma direção e em sentidos opostos, têm-se para a resultante que:

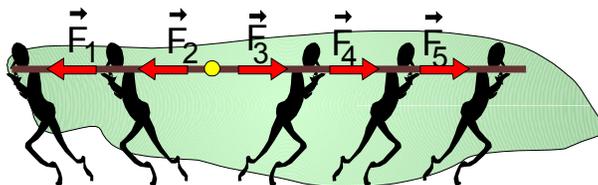
Módulo:  $F_1 - F_2$  (a maior menos a menor).

Direção: a da reta que contém as duas forças.

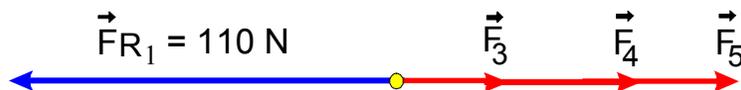
Sentido: o da força maior.

### Exemplo 2:

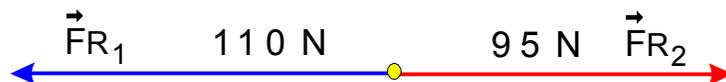
Determinar a resultante do sistema de forças da figura abaixo.



Primeiro, verifica-se que  $F_1$  e  $F_2$  atuam na mesma direção e sentido, podendo ser substituídas por uma resultante parcial  $FR_1$ .



Da mesma forma pode ser feito com  $F_3$ ,  $F_4$  e  $F_5$ , substituindo por uma resultante parcial  $FR_2$ .



Agora é possível determinar a resultante do sistema FR como sendo :

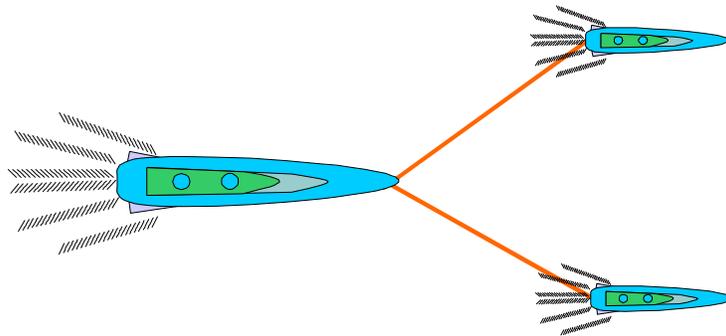
$$FR = 110N - 95N = 15N.$$

Direção = a da corda (horizontal).

Sentido = o da maior força (para a esquerda).

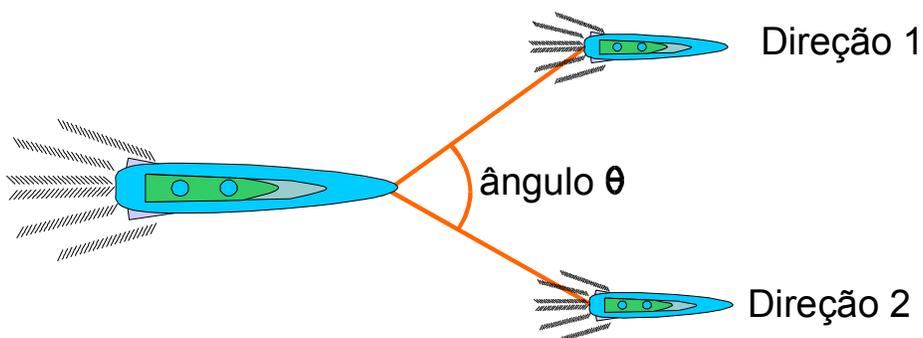
Existe ainda uma terceira situação em que forças aplicadas no mesmo ponto não têm a mesma direção.

Supondo-se, por exemplo, dois rebocadores puxando um transatlântico através de dois cabos, conforme mostrado na **Fig.19**.



**Fig.19** Transatlântico puxado por dois cabos.

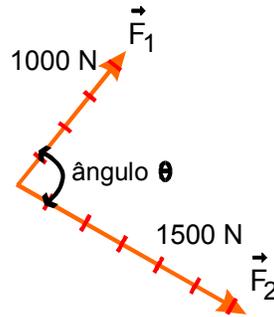
O ponto de aplicação das forças é o mesmo (o transatlântico), porém as direções são diferentes, como pode ser visto na **Fig. 20**.



**Fig. 20** Ângulo entre as forças produzidas pelos rebocadores.

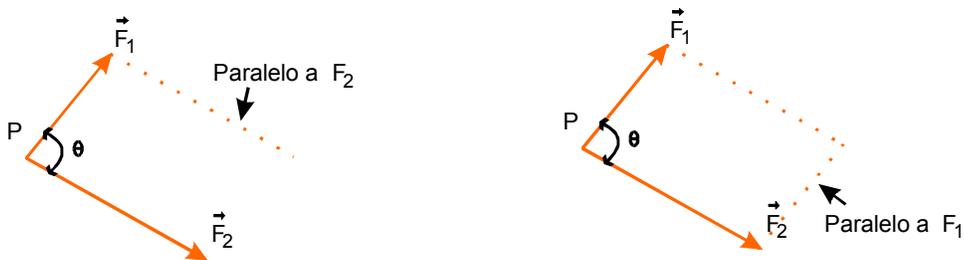
Neste caso a forma mais simples de encontrar a solução é a forma gráfica pela **Regra do Paralelogramo**.

Deve-se colocar em um papel os dois vetores, desenhados em escala com o ângulo correto entre eles, como mostrado na **Fig.21**.



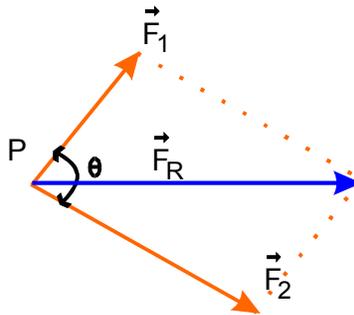
**Fig.21** Diagrama vetorial da situação mostrada na **Fig.19**.

Então, traça-se pela extremidade de cada um dos vetores dados uma linha tracejada, paralela ao outro, como mostrado na **Fig.22**.



**Fig.22** Aplicação da regra do paralelogramo.

Forma-se assim um paralelogramo cuja diagonal é a resultante, conforme ilustrado na **Fig.23**.

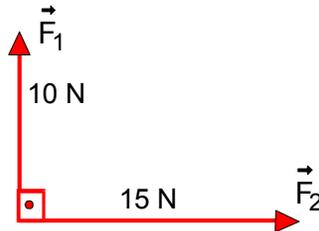


**Fig.23** Formação gráfica da resultante.

Medindo-se a resultante com a mesma escala usada para os vetores componentes, tem-se o módulo da resultante.

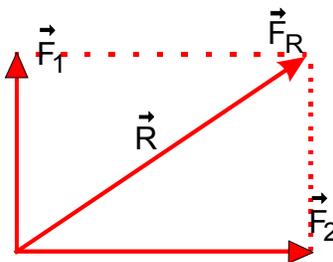
A direção e o sentido ficam estabelecidos automaticamente no traçado gráfico.

Um caso particular desta situação é quando há um ângulo de  $90^\circ$  entre as forças. A **Fig.24** mostra esta situação.



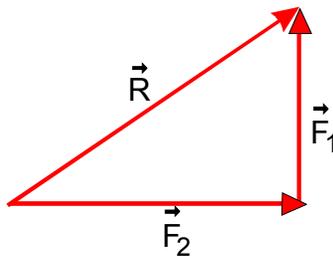
**Fig.24** Aplicação de duas forças que formam um ângulo de  $90^\circ$ .

A resolução gráfica da **Fig.24** mostra que o paralelogramo formado é um retângulo onde a resultante é diagonal, como mostrado na **Fig.25**.



**Fig.25** Força resultante.

Trocando-se um dos vetores de posição, forma-se um triângulo retângulo em que  $F_1$  e  $F_2$  são os catetos e  $R$  é a hipotenusa, como mostrado na **Fig.26**.



**Fig.26** Triângulo retângulo tendo a hipotenusa como resultante.

Neste caso, o módulo dos vetores se relacionam segundo o teorema de Pitágoras:

$$R^2 = F_1^2 + F_2^2 \quad (1)$$



*Se duas forças  $F_1$  e  $F_2$  aplicadas ao mesmo ponto formam um ângulo de  $90^\circ$  entre si, a resultante é dada pelo teorema de Pitágoras, ou seja:  $R = \sqrt{(F_1)^2 + (F_2)^2}$ .*

O ângulo formado entre os vetores componentes e o resultante é dado pelas relações trigonométricas.

$$\text{sen } \theta = \frac{F_1}{R} \quad (2)$$

$$\text{cos } \theta = \frac{F_2}{R} \quad (3)$$

### **Exemplo 3:**

Dois rebocadores de 15.000N cada um traciona um transatlântico. Sabendo-se que o ângulo entre os cabos dos dois é de  $90^\circ$ , determinar o módulo da resultante e o ângulo desta com relação ao rebocador.

### **Solução:**

$$R = \sqrt{F_1^2 + F_2^2} = \sqrt{15.000^2 + 15.000^2} = 21.213\text{N}$$

$$\text{cos } \theta = \frac{F_1}{R} = \frac{15000}{21213} = 0.707$$

$$\theta = 45^\circ$$

O transatlântico se deslocará em uma trajetória que forma um ângulo de  $45^\circ$  com o cabo do rebocador 1.

# Fasores

A análise do comportamento e dos parâmetros de um circuito em CA apresenta certas dificuldades porque os valores de tensão e corrente estão em constante modificação.

Mesmo os gráficos senoidais, que podem ser utilizados com este objetivo, tornam-se complexos quando há várias tensões ou correntes envolvidas com defasagem entre si.

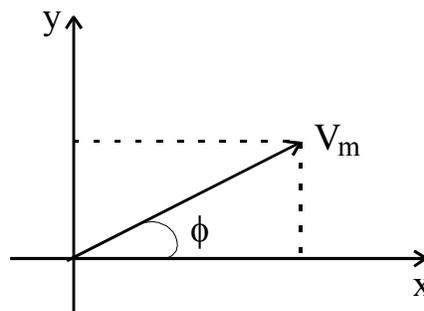
Por este motivo é muito comum empregar gráficos fasoriais em substituição aos senoidais.

Do mesmo modo que o comprimento de um segmento de reta, a sua direção e a sua orientação no espaço representam uma série de grandezas físicas, chamadas então de grandezas vetoriais, existe também uma forma de representar graficamente as grandezas tensão e corrente elétrica senoidais.

Por exemplo, a tensão alternada

$$V(t) = V_m \cos(\omega t + \phi) \quad (4)$$

de amplitude  $V_m$ , frequência angular  $\omega$  (rads/s) e fase  $\phi$  (rad ou graus) pode ser representada no plano cartesiano como mostrado na **Fig. 27**.



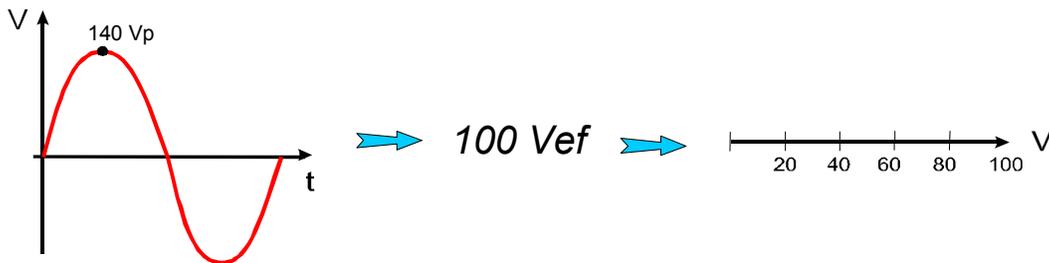
**Fig. 27** Representação fasorial de uma tensão alternada.

O estudo dos números complexos nos revela que esta é a representação do número  $V_m e^{j\phi}$ , que na teoria dos circuitos elétricos recebe o nome especial de fasor.

Note que na representação fasorial da tensão senoidal  $V(t) = V_m \cos(\omega t + \phi)$ , apenas a amplitude da tensão  $V_m$  e o ângulo de fase  $\phi$  são especificados, devendo então a frequência angular ser fornecida a parte.

A representação fasorial de uma tensão ou corrente alternada é muito útil, pois nos possibilita visualizar o comportamento relativo dessas grandezas.

Nos gráficos fasoriais, um segmento de reta pode ser usado para representar a tensão ou corrente eficaz correspondente a uma CA senoidal. A **Fig.28** ilustra este princípio.

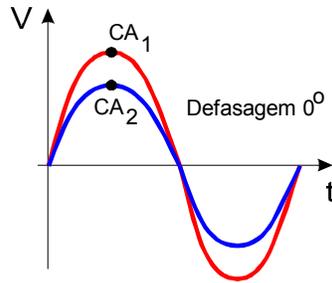


**Fig.28** Representação fasorial de uma onda senoidal.

O sistema de gráficos fasoriais permite a representação de qualquer número de tensões com quaisquer defasagens. O ângulo de defasagem entre as tensões CA é representado graficamente por um ângulo entre os fasores.

## REPRESENTAÇÃO FASORIAL DE GRANDEZAS SENOIDAIS EM FASE

Quando duas CA estão em fase, pode-se dizer que o ângulo de defasagem entre elas é  $0^\circ$ . A **Fig.29** mostra um exemplo.

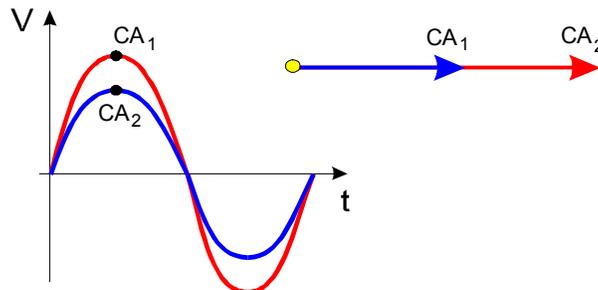


**Fig.29** Exemplo de duas tensões alternadas em fase.

Esta situação pode ser representada fasorialmente, considerando-se três aspectos:

- Um segmento de reta representa o valor eficaz de  $CA_1$ .
- Outro segmento de reta representa o valor eficaz de  $CA_2$ .
- O ângulo entre os dois fasores representa o ângulo de defasagem, que neste caso é de  $0^\circ$ .

A **Fig.30** mostra o gráfico senoidal e vetorial de duas CA em fase.



**Fig.30** Gráfico senoidal e fasorial de duas tensões alternadas em fase.

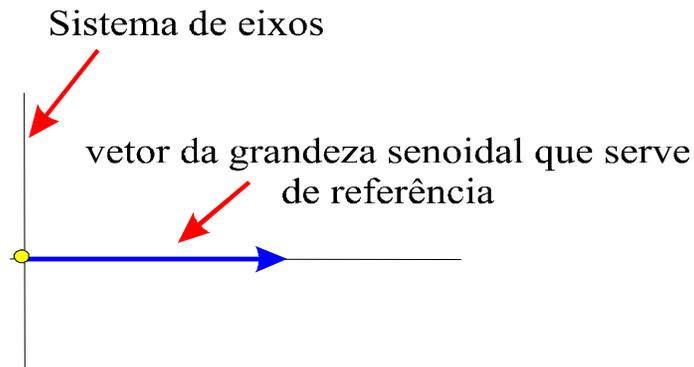
## REPRESENTAÇÃO FASORIAL DE GRANDEZAS SENOIDAIS DEFASADAS

Para representar grandezas senoidais defasadas, os princípios são os mesmos:

- Um segmento de reta para cada grandeza.
- Um ângulo entre os fasores que expressa a defasagem.

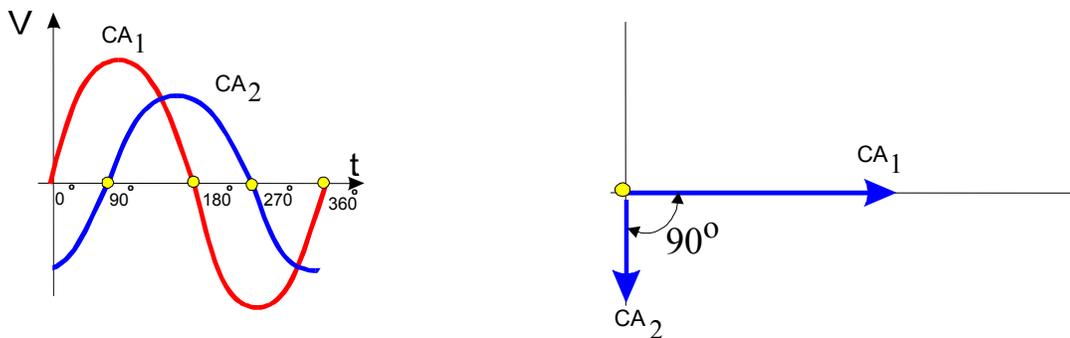
Há porém alguns cuidados a serem observados. Sempre que se observa um gráfico de grandezas senoidais defasadas toma-se uma das grandezas como referência para depois verificar se as outras estão adiantadas ou atrasadas em relação a estas.

Para os gráficos fasoriais obedece-se o mesmo princípio. Em geral, costuma-se traçar um sistema de eixos ortogonais que servirá de base para o gráfico e traçar o fasor de referência no sentido horizontal para a direita, como mostrado na **Fig.31**.



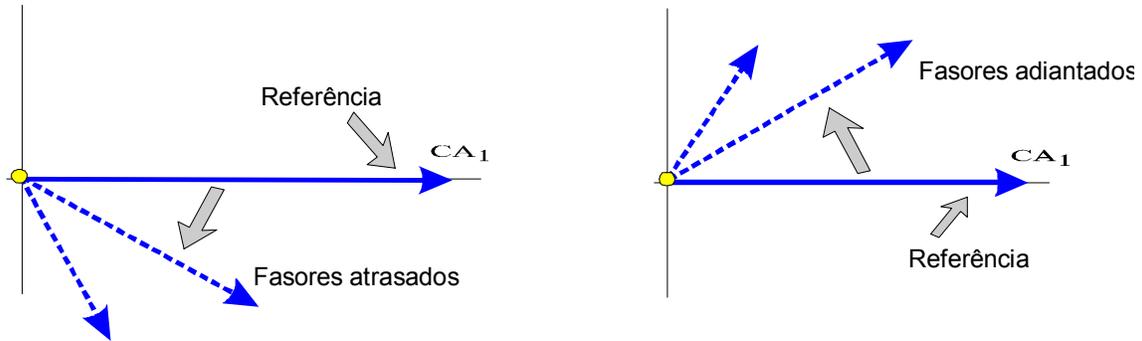
**Fig.31** Traçado do fasor de referência.

Veja, por exemplo, o gráfico senoidal apresentado na **Fig.32** com a  $CA_1$  tomada como referência.



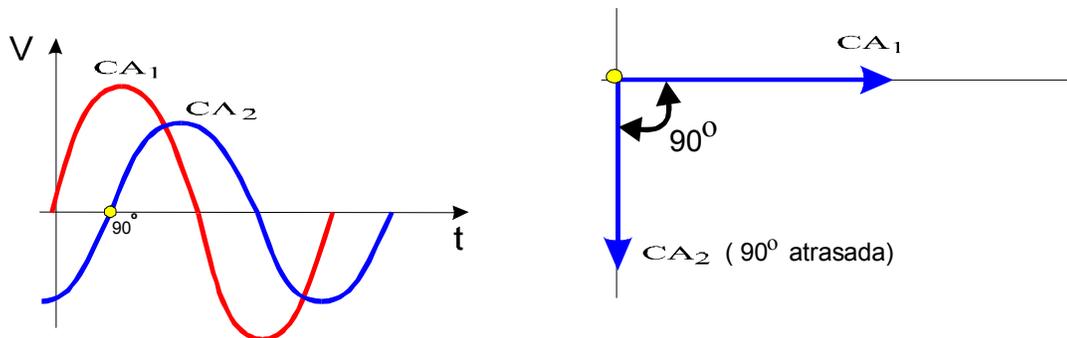
**Fig.32** Tensões senoidais  $CA_1$  (referência) e  $CA_2$ .

A partir do fasor de referência, posiciona-se os demais fasores. Fasores colocados no sentido horário estão atrasados com relação a referência e vice versa, como mostrado na **Fig.33**.



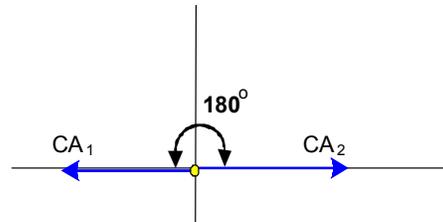
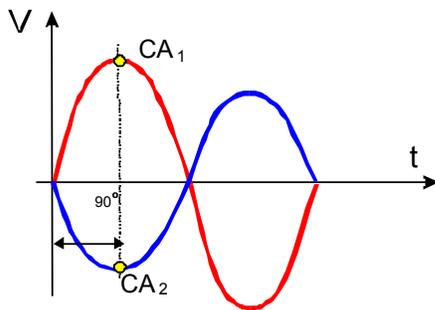
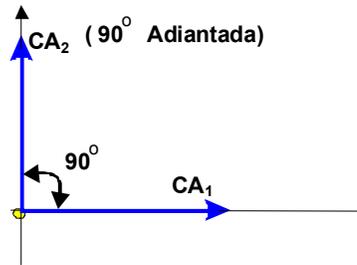
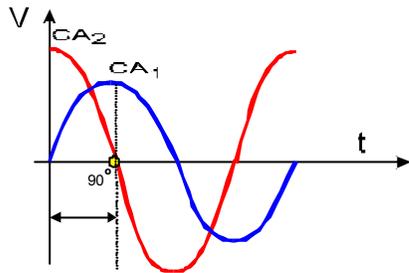
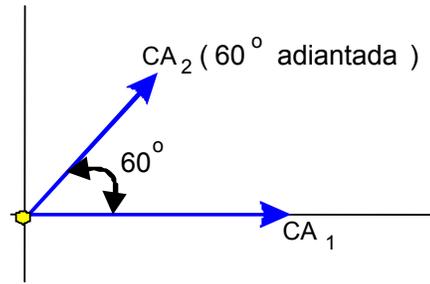
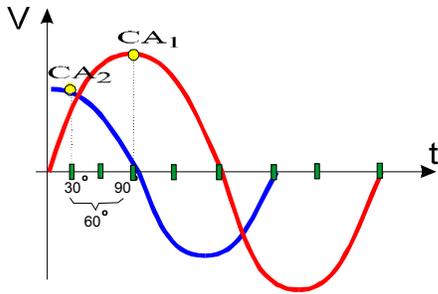
**Fig.33** Fasores atrasados e adiantados.

No gráfico senoidal usado como exemplo, a CA<sub>2</sub> está atrasada 90° com relação a CA<sub>1</sub>, de forma que o gráfico se apresenta conforme a **Fig.34**.



**Fig.34** Vetor atrasado 90° .

A seguir estão colocados alguns exemplos de gráficos senoidais e seus respectivos gráficos vetoriais. Os valores apresentados nos gráficos senoidais são valores eficazes.



# Apêndice

## QUESTIONÁRIO

1. Quando se pode afirmar que duas tensões alternadas estão em fase ?
2. Esboce um diagrama fasorial de duas tensões alternadas defasadas.

## BIBLIOGRAFIA

- DAWES, CHESTER L. Curso de Eletrônica; corrente alternada. ( A course in electrical engineering) Trad. de João Protássio Pereira da Costa. 18.<sup>a</sup> ed., Porto Alegre, Globo, 1979, vol.4
- SOUZA, HIRAN R. DE. Estática. São Paulo, PRO-TEC, 1977.
- TEIXEIRA JÚNIOR, ANTÔNIO DE SOUZA. Física, Curso Colegial. 13.<sup>a</sup> ed., São Paulo, Brasil, 1965, vol.1 (Coleção Didática do Brasil - Série Colegial, vol.6).
- VAN VALKENBURG, NOOGER & NEVILLE. Eletricidade Básica. 5.<sup>a</sup> ed., Rio de Janeiro, Freitas Bastos, 1964, vol.4 il.