

Capítulo 5

Teoria dos Circuitos de Corrente Alternada em Estado Permanente

Sumário

- Álgebra dos Números Complexos
- Representação de Funções Senoidais do Tempo
- Impedância e Admitância
- Diagramas Fasoriais
- Problemas

- Foi visto que $y(t) = y_H(t) + y_P(t)$
- Com o passar do tempo, a solução complementar (resposta livre) se anula e a solução em regime permanente (SS) fica igual à solução particular (forçada).
- Neste capítulo, trabalharemos com fontes senoidais (AC) em estado permanente.

5.1 Álgebra dos Números Complexos

- Francamente!
- Façamos dois exercícios:

1. Ache $\sum_{i=0}^{N-1} e^{j\frac{2\pi i}{N}}$

2. Ache todos os valores de z para os quais

$$z^5 = 1 - j$$

5.2 Representação das funções senoidais no tempo

A função $f(t) = F_m \cos(\omega t + \phi)$ é mostrada abaixo.

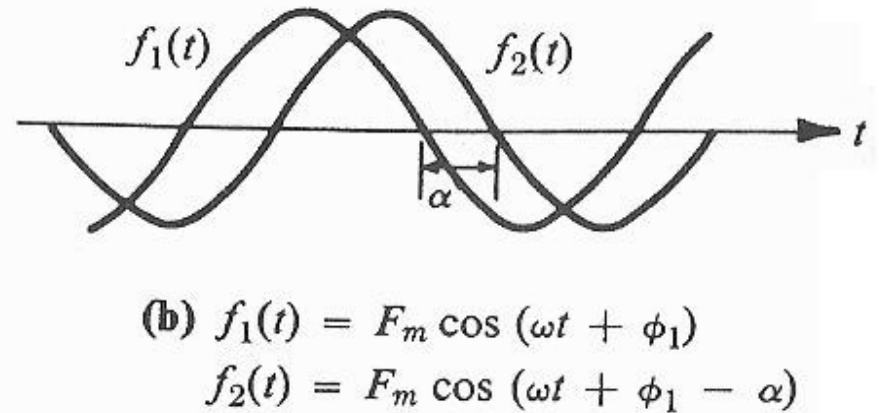
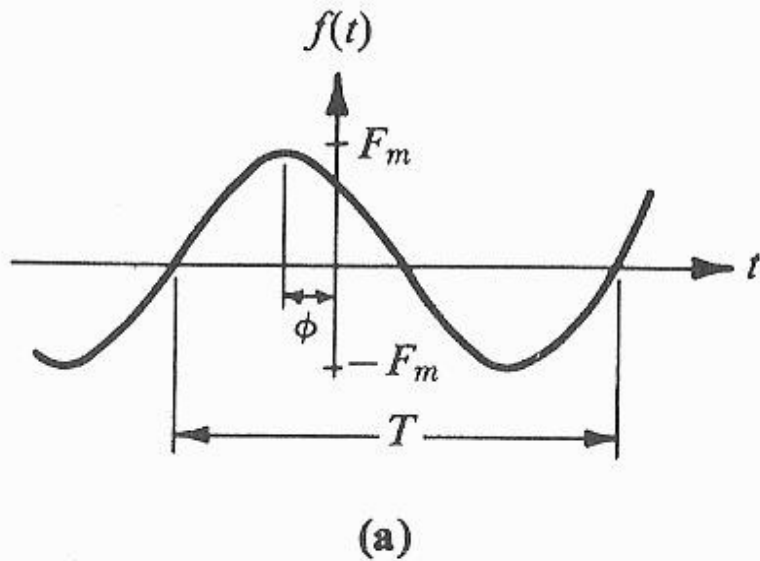


Fig. 5.2-1

- $f_2(t)$ está atrasada com relação à $f_1(t)$ do ângulo α

- A resposta SS de um sinal senoidal pelo método visto no capítulo anterior é trabalhoso.
- Exemplo: ache $i(t)$ no circuito abaixo.

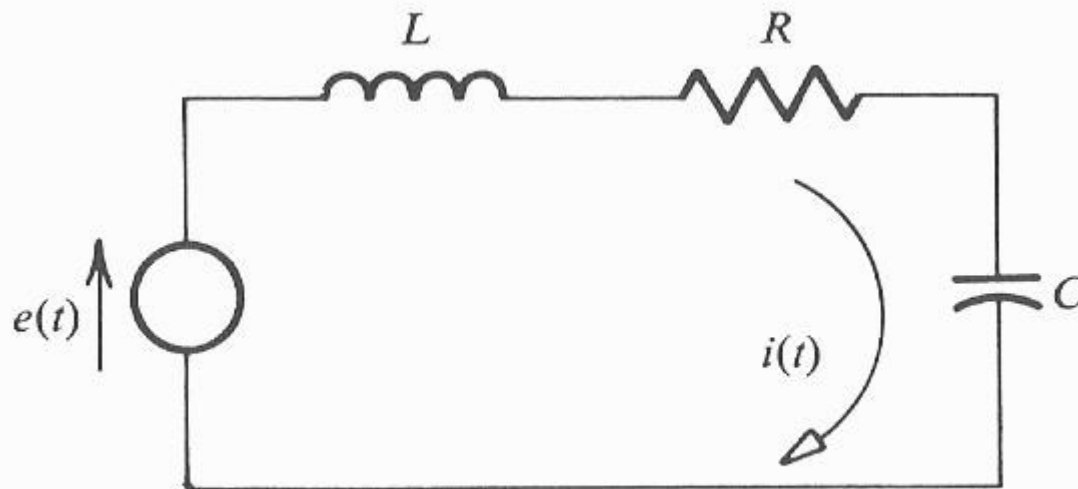
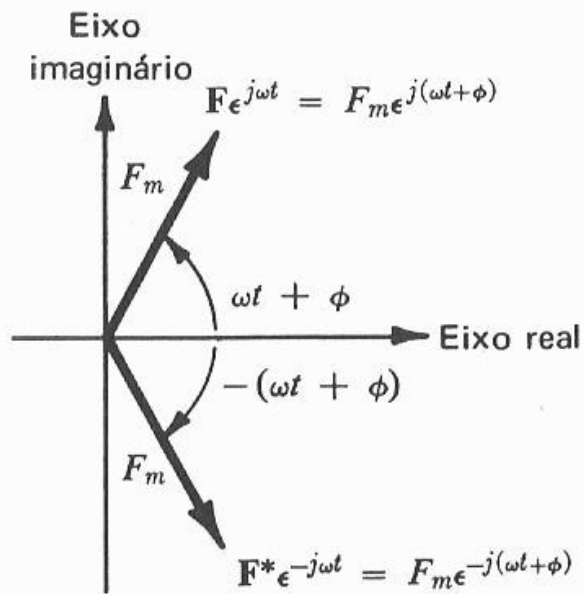


Fig. 5.2-2

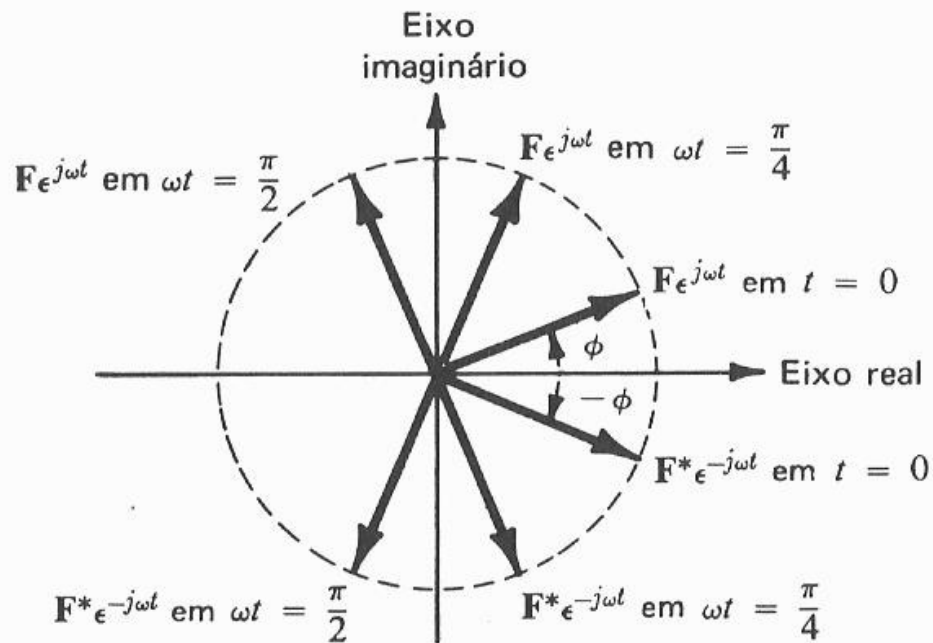
- Seja $f(t) = F_m \cos(\omega t + \phi)$
- Lembrem-se que $\cos(\theta) = (e^{j\theta} + e^{-j\theta})/2$
- Logo: $f(t) = F_m (e^{j(\omega t + \phi)} + e^{-j(\omega t + \phi)})/2$
 $= (F_m e^{j\phi} e^{j\omega t} + F_m e^{-j\phi} e^{-j\omega t})/2$
 $= (1/2)(F e^{j\omega t} + F^* e^{-j\omega t})$

onde $F = F_m e^{j\phi}$

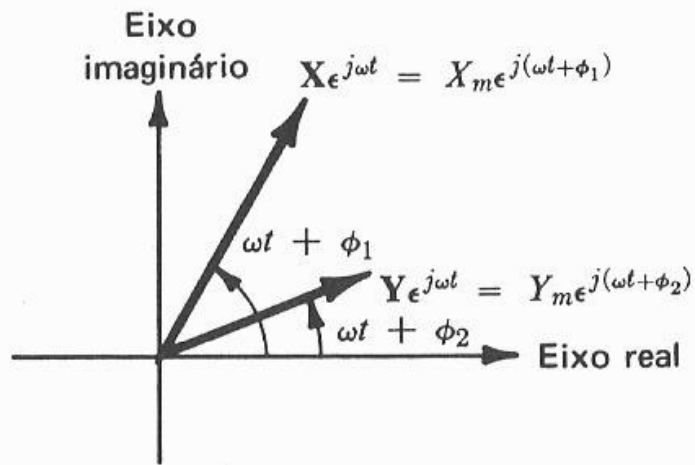
- $F e^{j\omega t} + F^* e^{-j\omega t}$ podem ser representados por vetores orientados num plano complexo, girando em sentidos opostos (FASORES GIRANTES)



(a)



(b)



(c)

Fig. 5.2-3

Definição: FASOR

- Observe que $f(t) = \text{Real}\{F e^{j\omega t}\}$ não havendo a necessidade dos dois fasores girantes para representar $f(t)$
- O termo fasor é entendido como o fasor girante no sentido anti-horário no instante $t=0$
- Logo, em SS senoidal, representamos $f(t) = F_m \cos(\omega t + \phi)$ pelo fasor $F = F_m e^{j\phi}$ e $x(t) = 20 \cos(3t - 0.5\pi)$ pelo fasor $X = 20 e^{-j0.5\pi}$

- A resposta a uma entrada forçada $x(t) = \text{Real}\{Xe^{j\omega t}\}$ será $y(t) = \text{Real}\{Ye^{j\omega t}\}$
- Sabemos também, do Capítulo 3, que $y(t) = x(t) * h(t)$ (convolução, lembram?)
- ... VER QUADRO NEGRO
- $Y = X H(j\omega)$
- $H(j\omega)$ é a resposta em frequência do circuito (*função do circuito em estado permanente senoidal*)
- Voltando à solução de $L \frac{d^2 i}{dt^2} + R \frac{di}{dt} + \frac{1}{C} i = \frac{de}{dt}$

5.3 Impedância e Admitância

- O livro diz que para uma entrada senoidal todas as correntes e tensões (estado permanente) podem ser determinadas como projeções no eixo real dos fasores girantes (ok!) e por isto ele vai considerar $x(t) = X e^{j\omega t}$ (not ok, IMHO: uma coisa é uma coisa—tensão ou corrente—e outra coisa é outra coisa—fasor da tensão e fasor da corrente)
- Vejamos as relações entre os fasores para o caso de R, C e L ...

Definições de IMPEDÂNCIA E ADMITÂNCIA

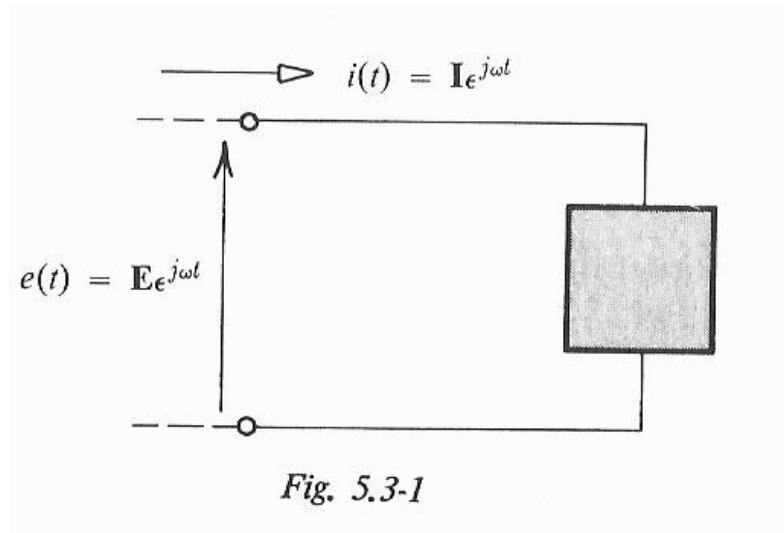


TABELA 5.3-1

<i>Elemento</i>	<i>Impedância</i>	<i>Admitância</i>
Resistência	$Z = R$	$Y = \frac{1}{R} = G$
Capacitância	$Z = \frac{1}{j\omega C} = \frac{1}{\omega C} \angle -90^\circ$	$Y = j\omega C = \omega C \angle 90^\circ$
Indutância	$Z = j\omega L = \omega L \angle 90^\circ$	$Y = \frac{1}{j\omega L} = \frac{1}{\omega L} \angle -90^\circ$

22

Em aplicações de engenharia, os modelos lineares são largamente utilizados para representar sistemas dinâmicos. Um sistema é dito linear quando atende a propriedade da superposição.

Considere um sistema dinâmico linear cujo comportamento possa ser modelado pela seguinte equação diferencial:

$$\frac{d^2 y}{dt^2} + 3 \frac{dy}{dt} + 2y = \frac{du}{dt} + u$$

onde $u(t)$ representa a entrada, $y(t)$, a saída e o parâmetro t foi omitido na equação por simplicidade de notação.

Qual é a resposta em regime permanente desse sistema para a entrada $u(t) = 1 + \cos(2t)$?

- (A) $\frac{1}{2} + \frac{1}{2} \cos(2t)$
- (B) $\frac{1}{\sqrt{2}} \cos(2t)$
- (C) $\frac{1}{2} + \frac{1}{2\sqrt{2}} \cos(2t - \frac{\pi}{4})$
- (D) $\frac{1}{2} + \frac{1}{2\sqrt{2}} \cos(2t + \frac{\pi}{4})$
- (E) $\frac{1}{2} + \frac{1}{2} \cos(2t) + \sin(2t)$

- Continuando: como vimos, os fasores obedecem relação semelhante à lei de Ohm: todas ferramentas aprendidas (KVL, KCL, Thévenin, Norton, Superposição) são válidas!

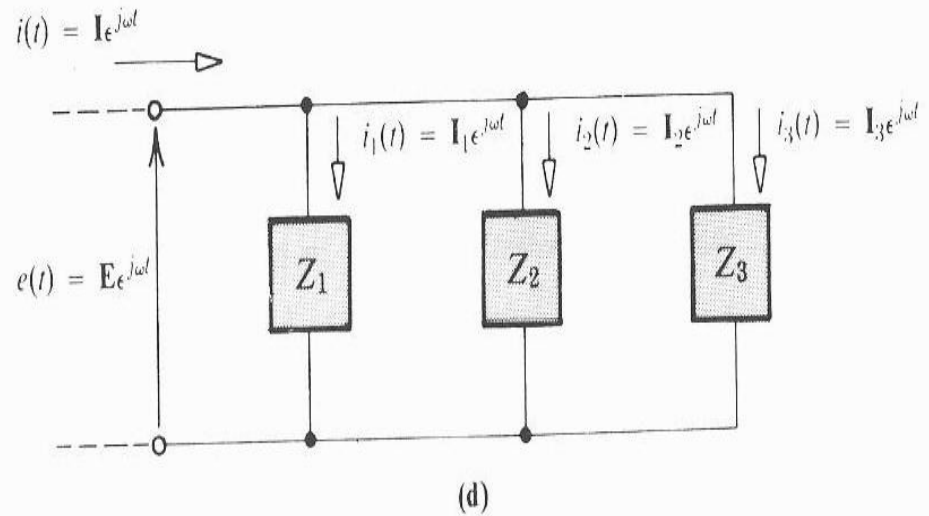
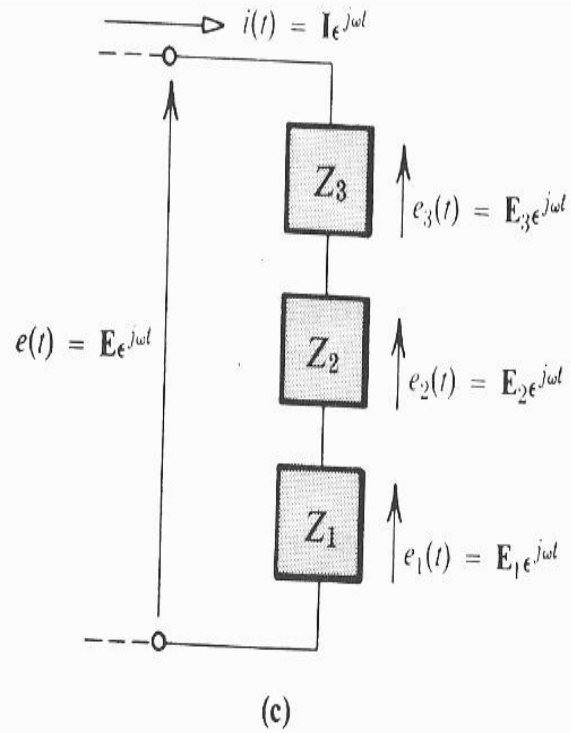
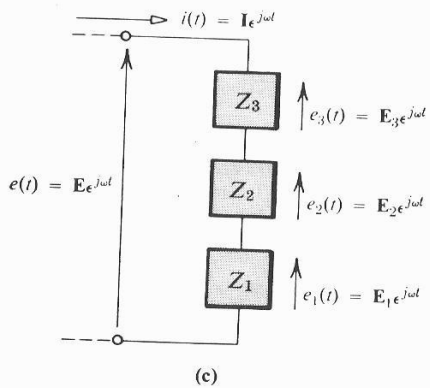
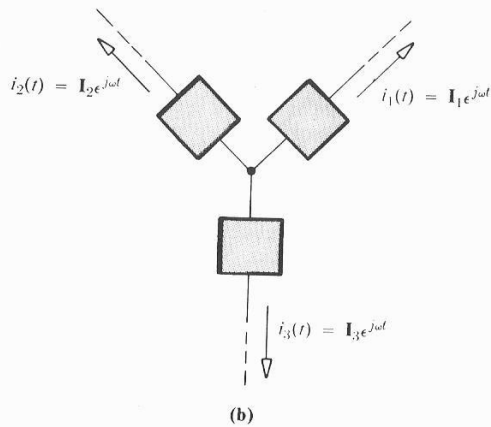
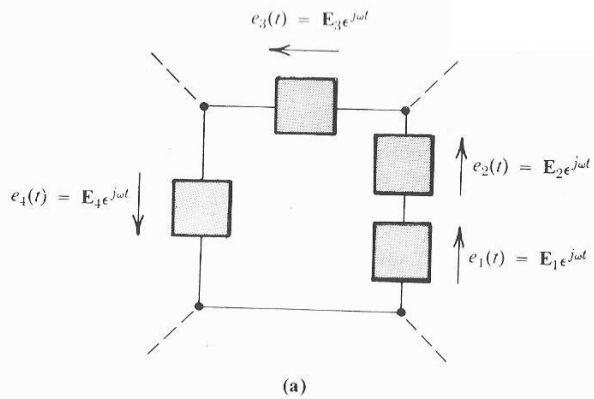


Fig. 5.3-2

Fig. 5.3-2

- Exemplo: para o circuito da letra (a) da figura ao lado, determine a tensão de saída $e_o(t)$ no estado permanente.

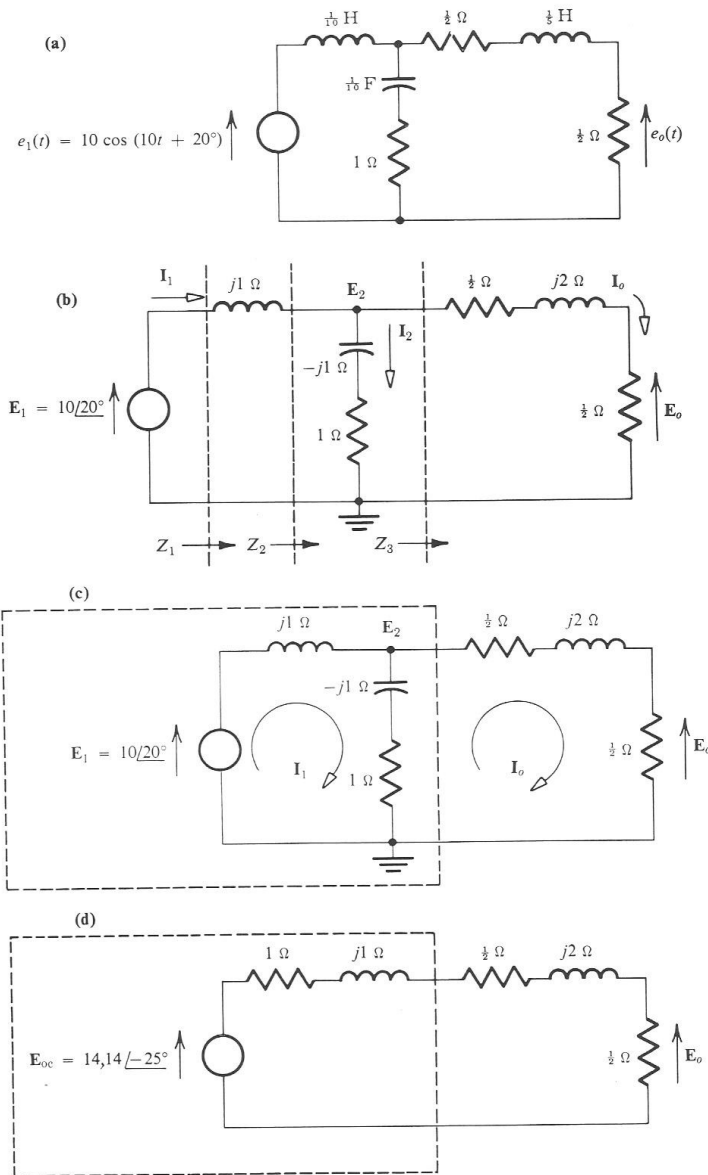


Fig. 5.3-3

- Entrem em

<http://br.answers.yahoo.com/question/index?qid=20070612160642AAawfNj>

E ajudem um tal de Marcelo Silveira.

- Análise em SSS de circuitos com fonte controlada. No circuito abaixo, determine $i_o(t)$ para frequências muito baixas, para frequências muito altas e para $\omega=2\text{rad/s}$.

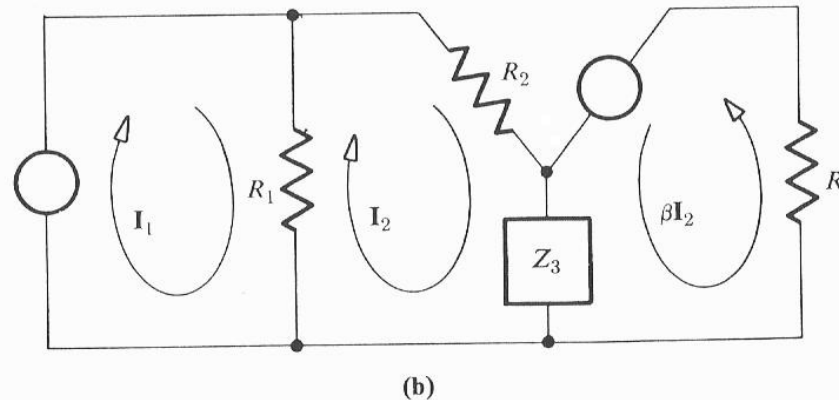
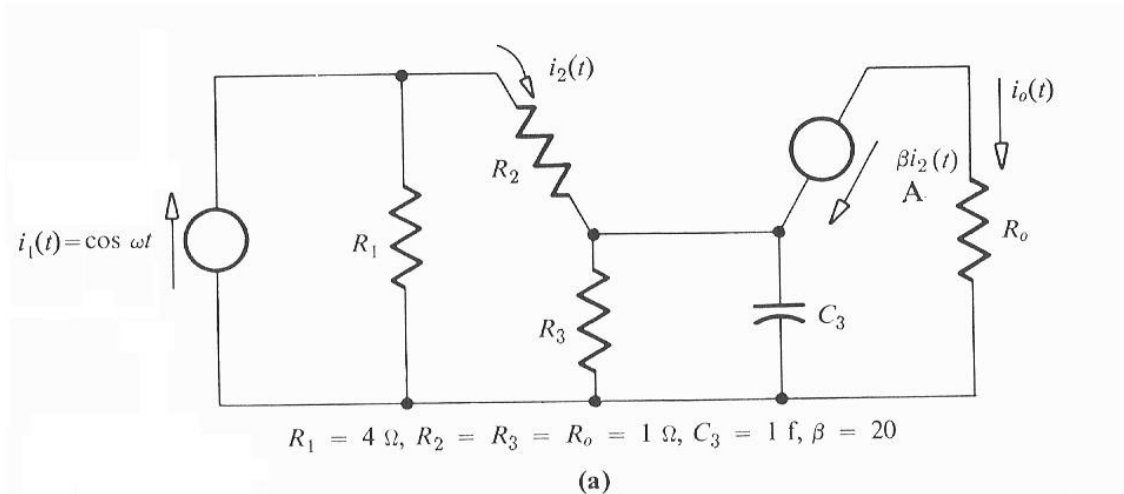
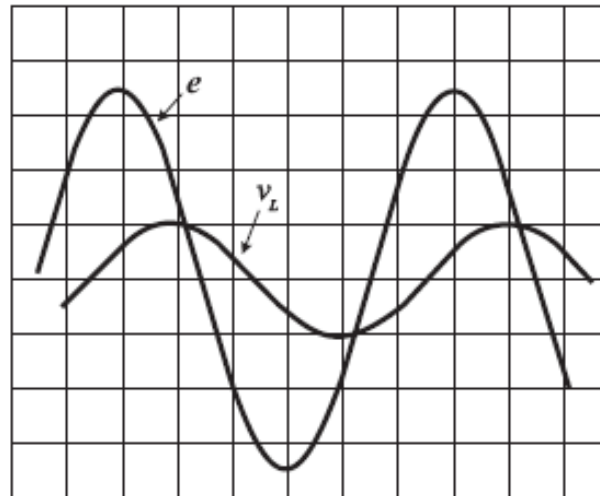
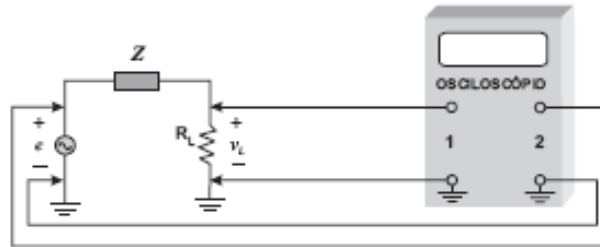


Fig. 5.3-4

Observe a figura abaixo, que mostra um esquema de medição de uma impedância Z desconhecida e os sinais observados na tela do osciloscópio.



- Mais um do ENADE 2005:

Com base na figura, tem-se:

A impedância Z tem característica capacitiva.

PORQUE

A corrente do circuito está adiantada em relação à tensão e .

Analisando estas afirmações, conclui-se que

- (A) as duas afirmações são verdadeiras e a segunda justifica a primeira.
 (B) as duas afirmações são verdadeiras e a segunda não justifica a primeira.
 (C) a primeira afirmação é verdadeira e a segunda é falsa.
 (D) a primeira afirmação é falsa e a segunda é verdadeira.
 (E) as duas afirmações são falsas.

- Impedância de entrada:

$$Z = R + j X,$$

R é resistência e X a reatância

- Admitância de entrada:

$$Y = 1/Z = G + j B,$$

G é a condutância e B a susceptância

- $Z = R + jX = (R^2 + X^2)^{1/2} e^{j\theta}$, $\theta = \text{atan}(X/R)$
 $= |Z| e^{j\theta}$
- $Y = G + jB = (G^2 + B^2)^{1/2} e^{j\phi}$, $\phi = \text{atan}(B/G)$
 $= |Y| e^{j\phi}$

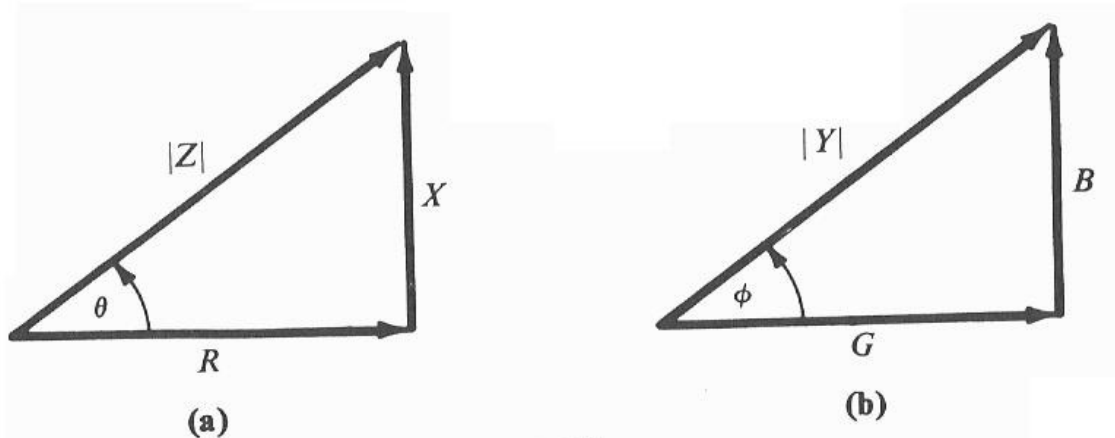
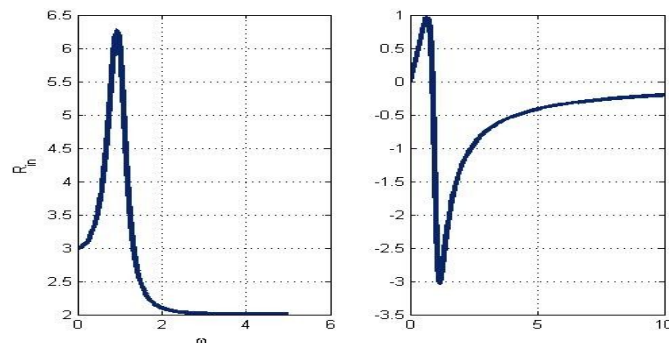
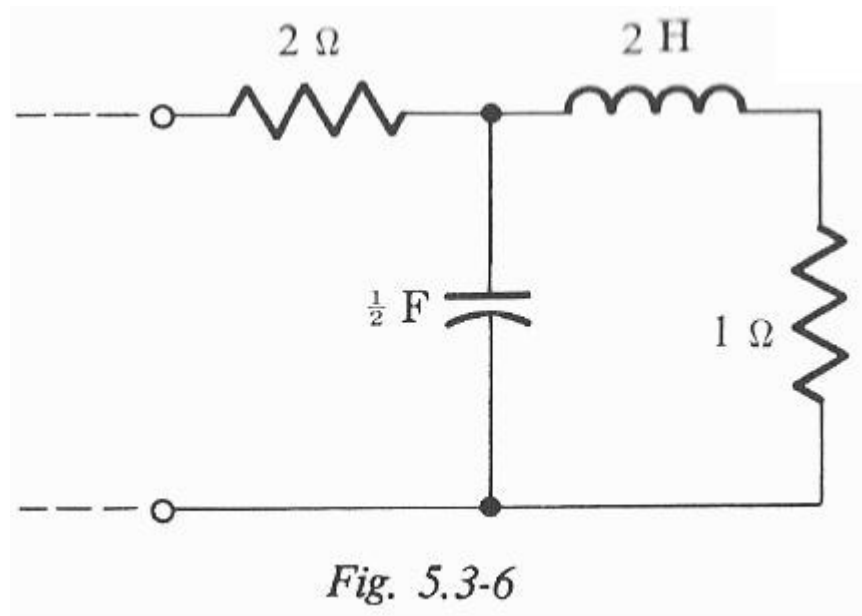


Fig. 5.3-5

- Determine a resistância e a reatância de entrada do circuito abaixo:



- Determine Z_{in} para $w=2\text{rad/s}$:

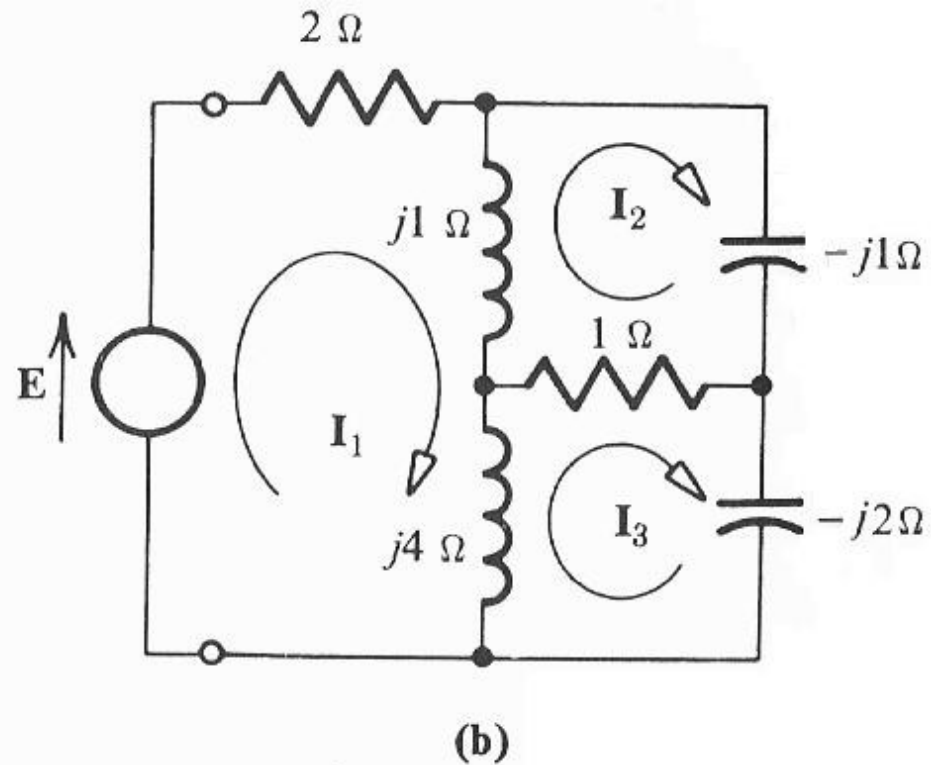
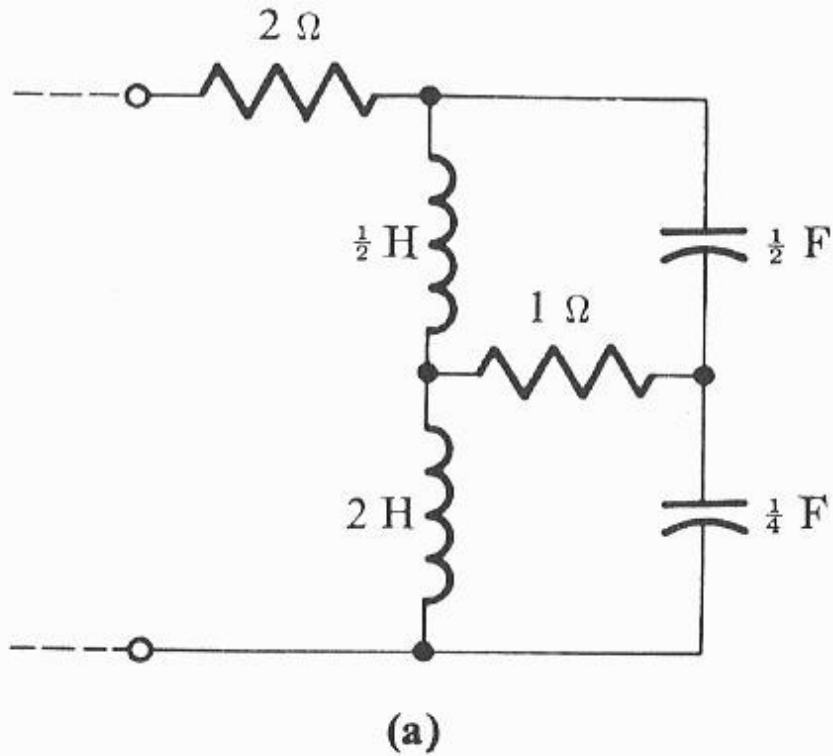
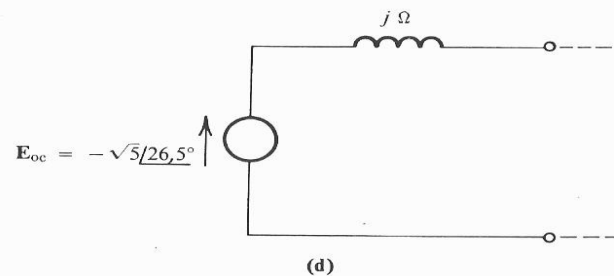
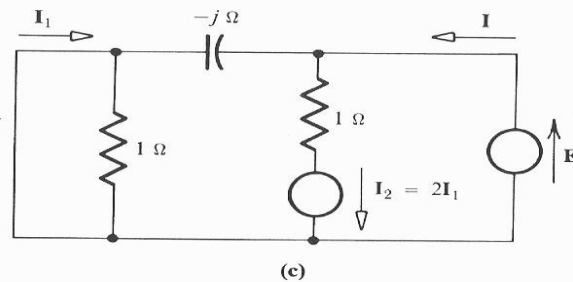
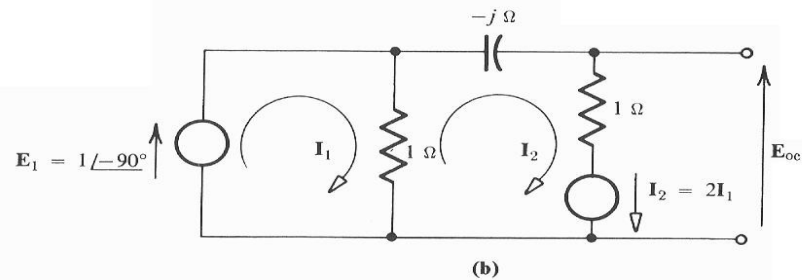
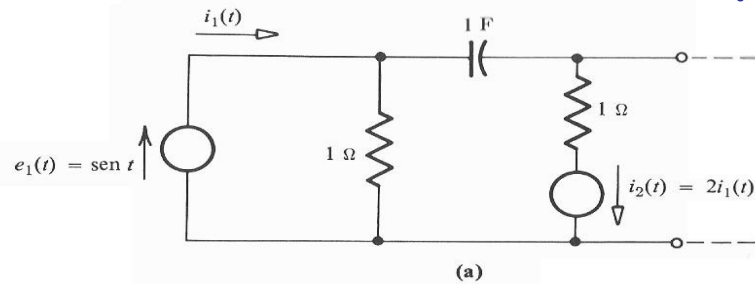


Fig. 5.3-7

- Na figura abaixo, determine o circuito equivalente de Thévenin em SSS:



- Circuitos com fontes de diferentes frequências: use o teo. superposição!

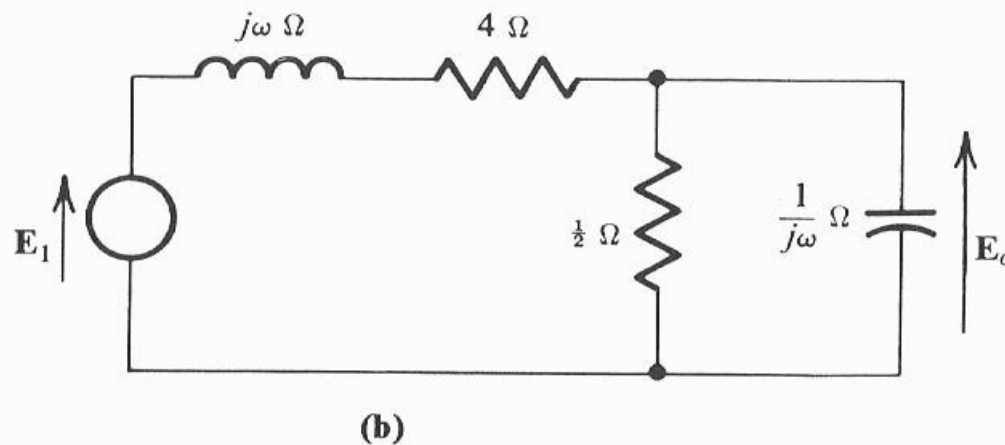
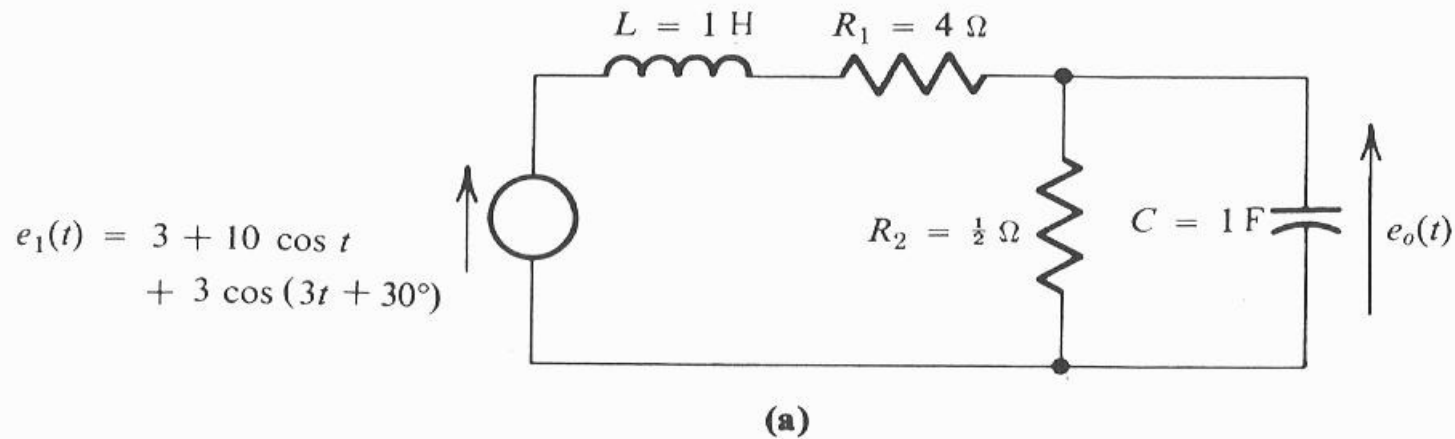
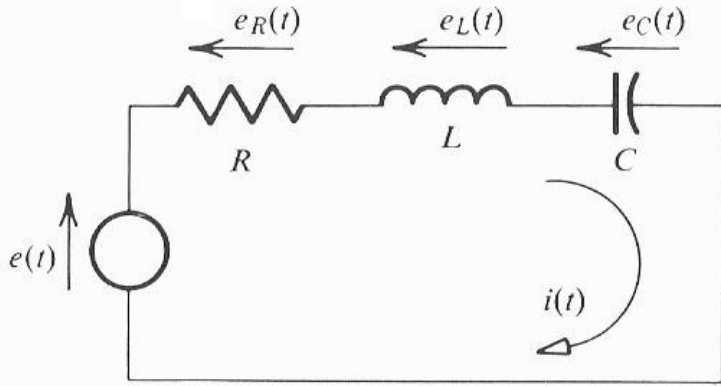


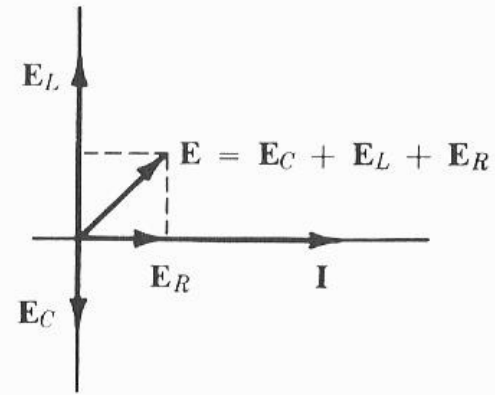
Fig. 5.3-9

5.4 Diagramas Fasoriais

$$\omega L > 1/\omega C \Rightarrow \omega^2 > 1/LC$$



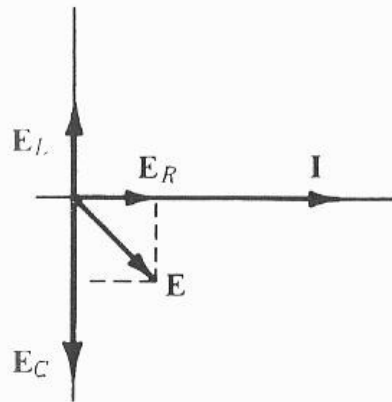
(a)



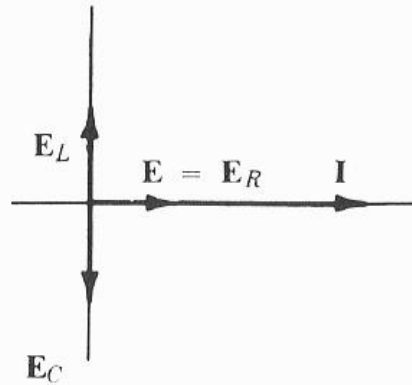
$$\omega^2 < 1/LC$$

$$\omega^2 = 1/LC$$

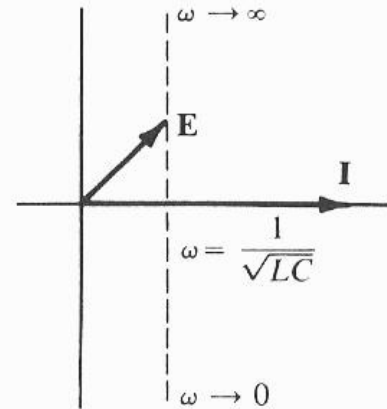
$$LG^{(b)} E \times \omega$$



(c)



(d)



(e)

Fig. 5.4-1

- Dual da figura anterior:

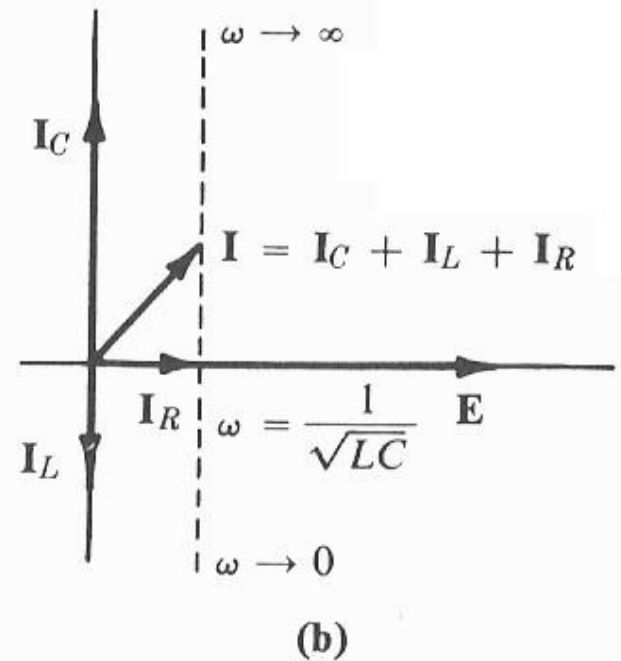
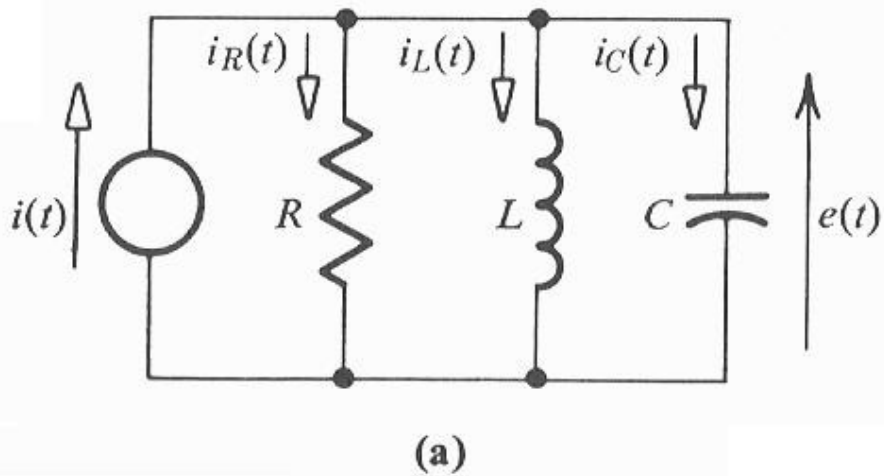


Fig. 5.4-2

- Vejamos um exemplo de construção de um diagrama fasorial:

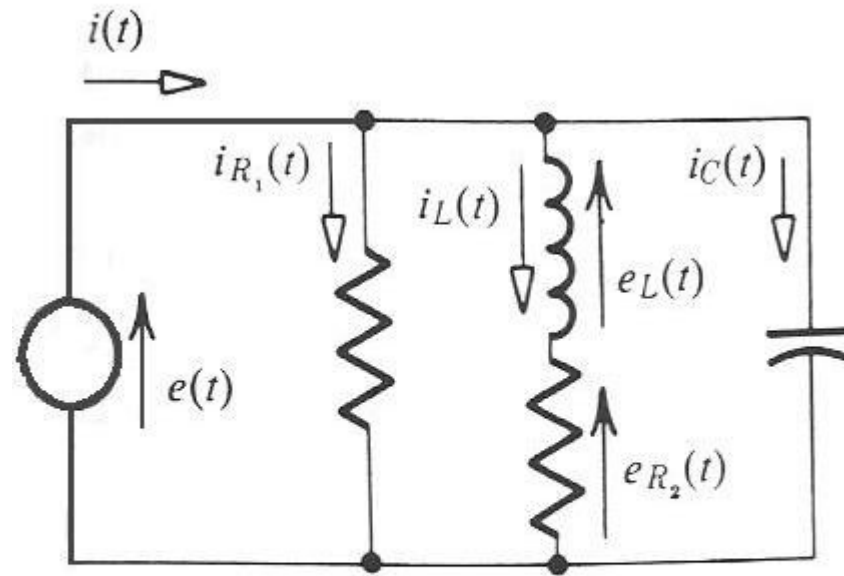


Fig. 5.4-3 (a)

- Vejamos um exemplo de construção de um diagrama fasorial:

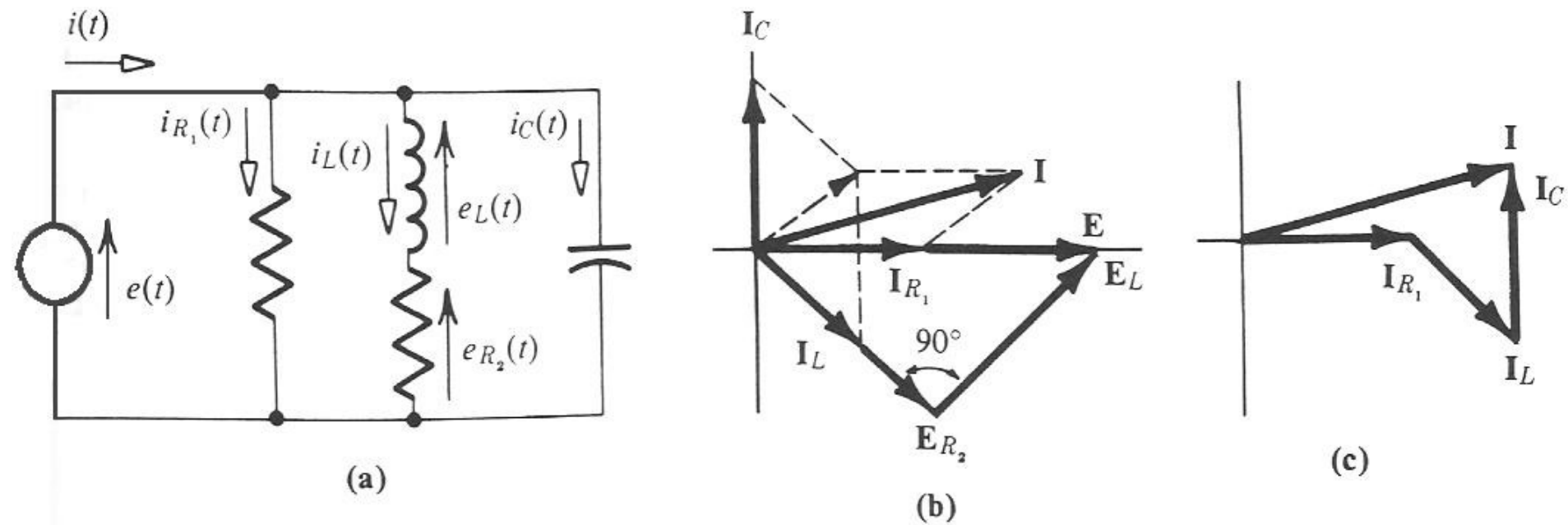


Fig. 5.4-3

- Para o circuito da figura abaixo, mostre por meio de um diagrama fasorial que $|E_0| = 1/2|E_1|$, mas que E_0 pode ser forçado a ficar atrasado de E_1 de um ângulo entre 0 e 180 graus por meio de uma escolha conveniente de R_1 .

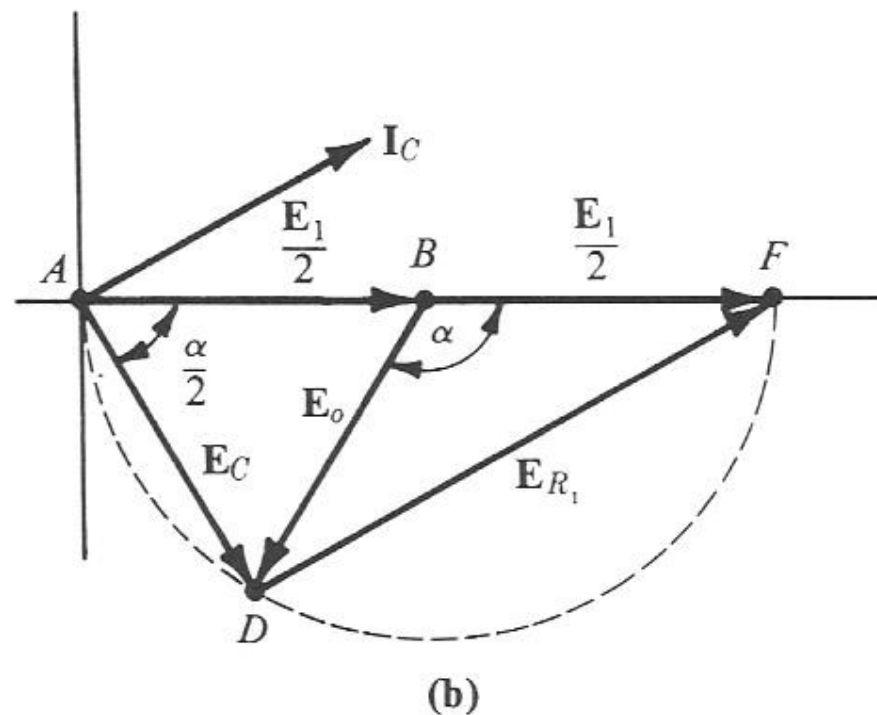
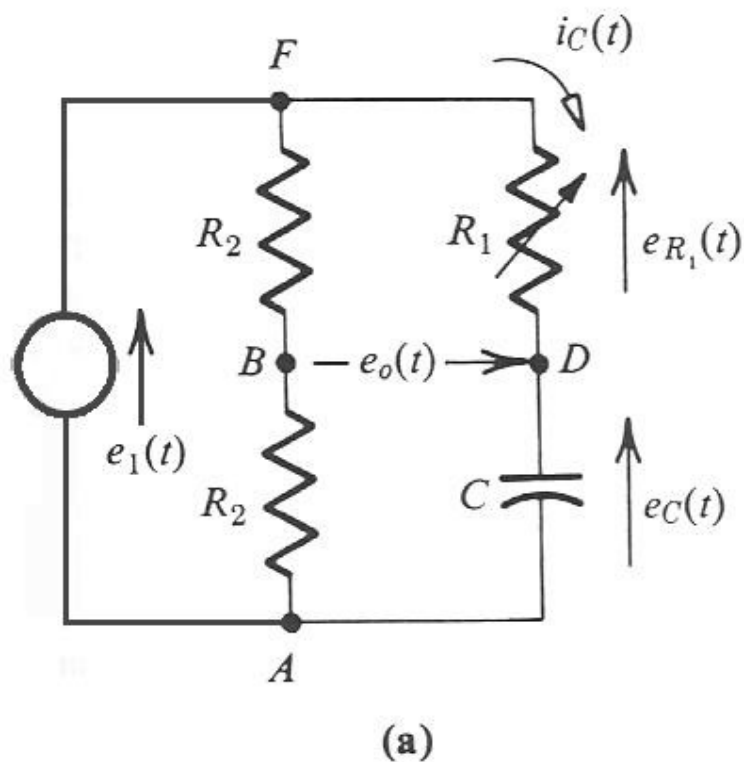


Fig. 5.4-5

Teorema: quando um valor de qualquer elemento passivo é variado, o LG da resposta é sempre circular (you guys go for the proof;-).

- Esboce o LG do fasor de corrente I quando R varia de 0 a ∞ :

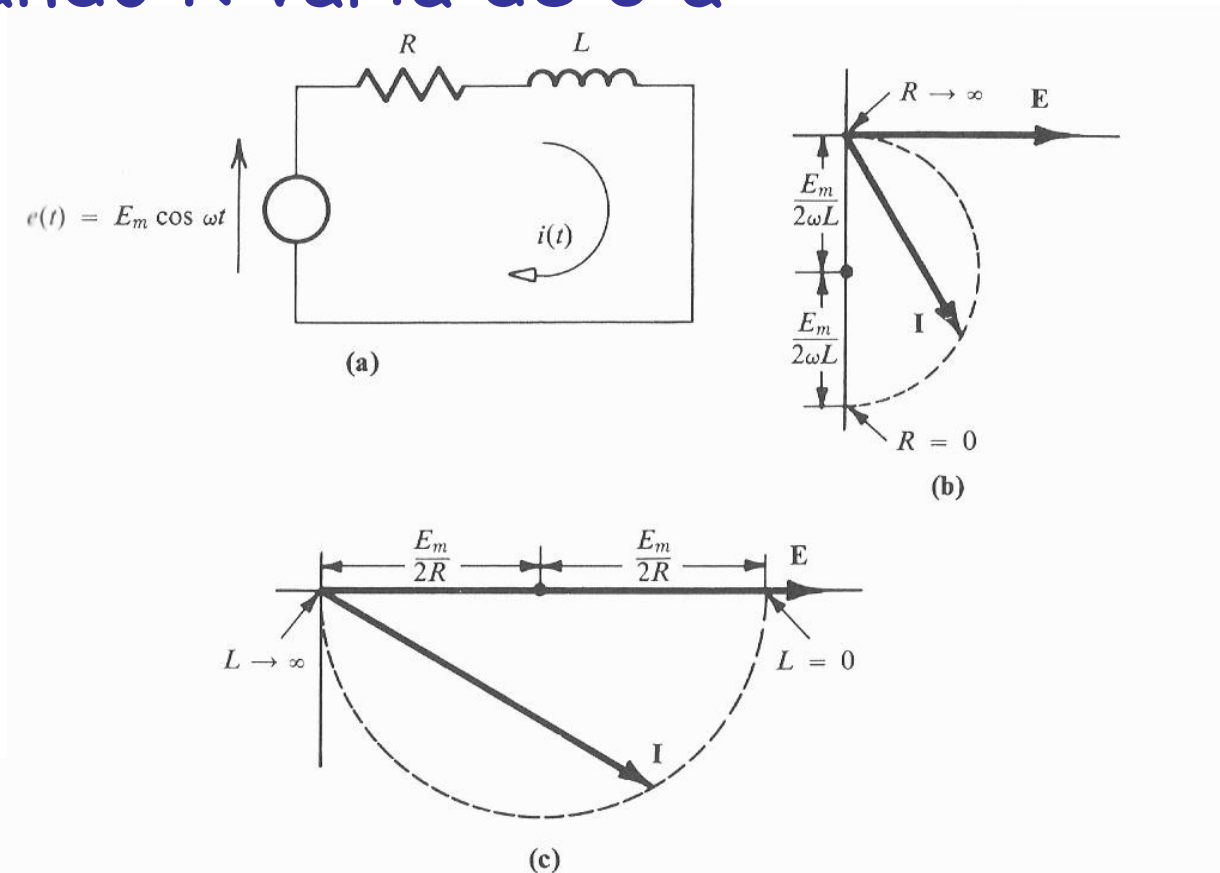


Fig. 5.4-6

- Esboce o LG do fasor de corrente I quando ω varia.

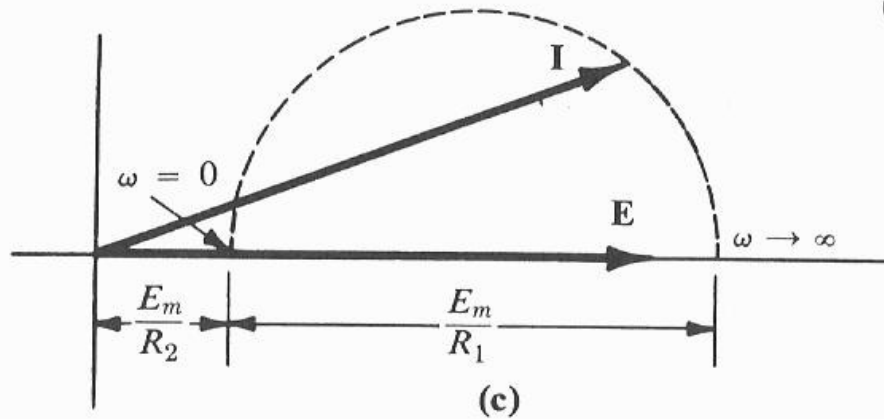
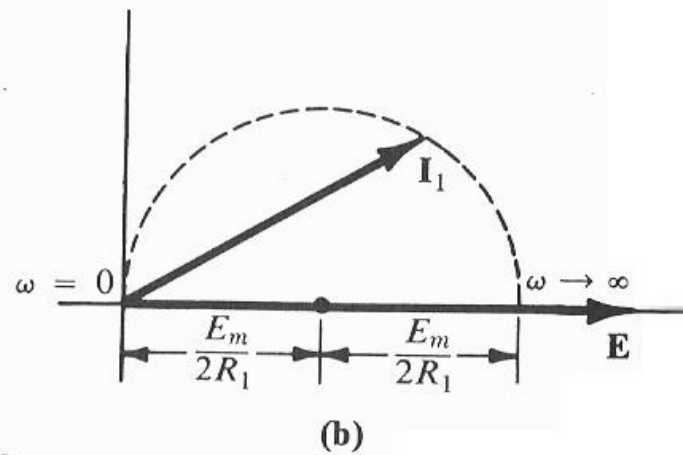
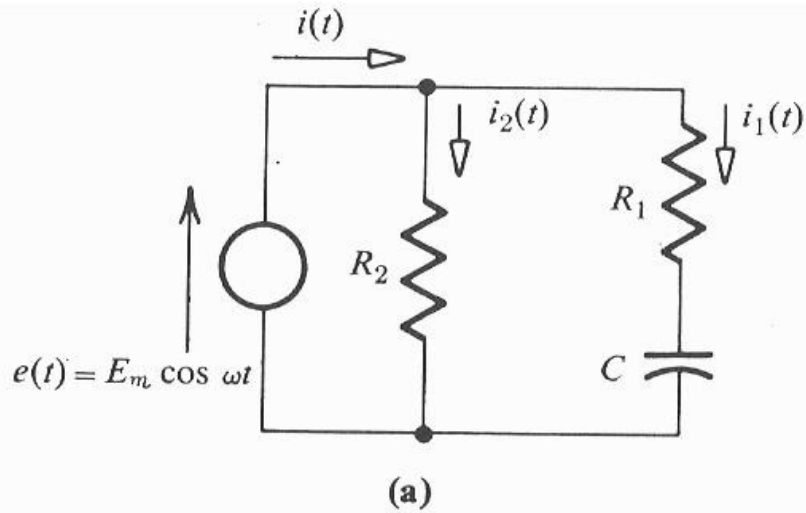


Fig. 5.4-7

- Combinação de termos trigonométricos por soma de fasores.

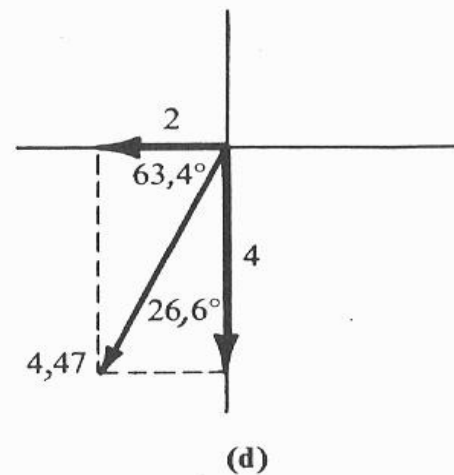
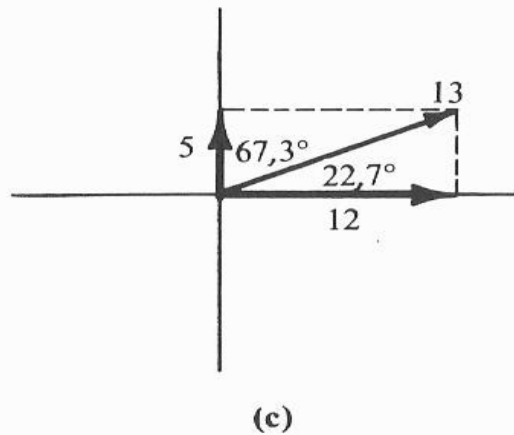
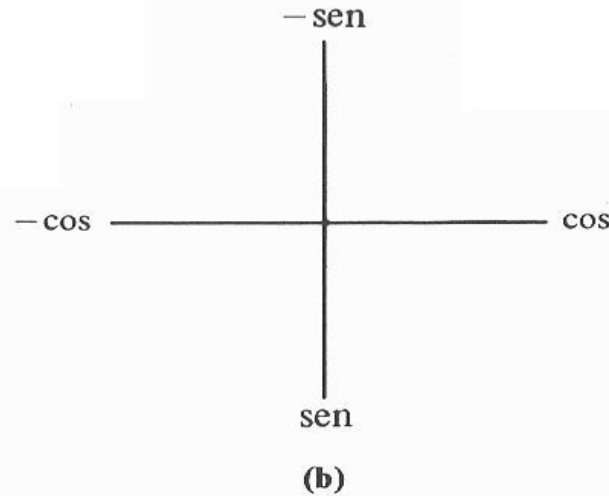
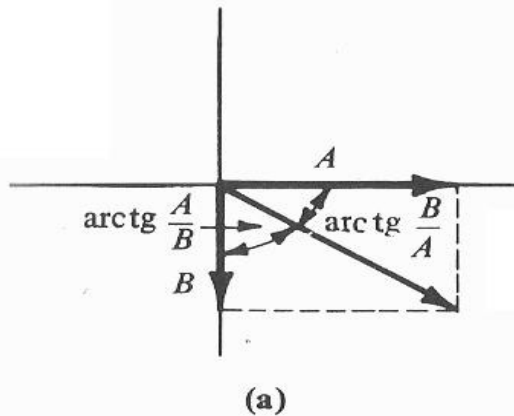


Fig. 5.4-8

Problemas