

Resposta do sistema massa-mola-amortecedor

1. Integração das equações de estado na forma não-linear

```
clear global
clear all
global m c k

m=1;
c=0.2;
k=100;

t0=0; % tempo inicial
tf=2; % tempo final
n=200; % número de pontos de discretização
dt=(tf-t0)/n; % tamanho do passo da discretização
t=t0:dt:tf; % vetor de tempo

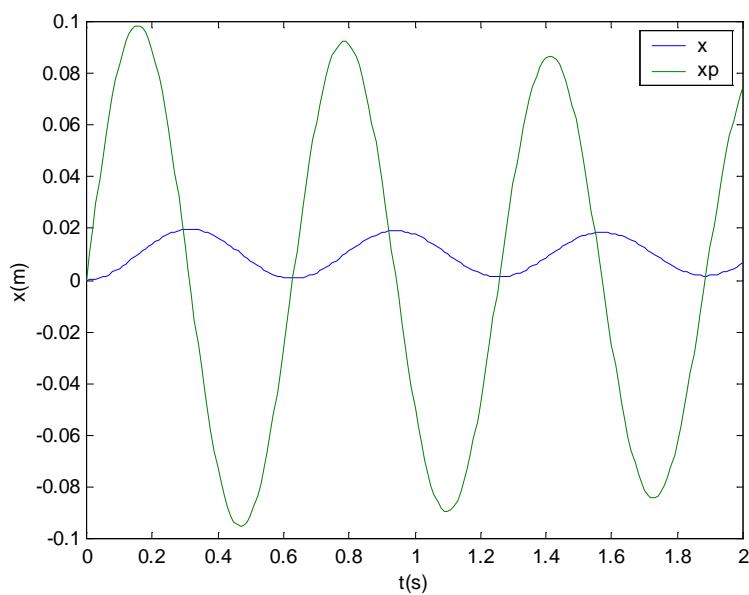
[t,x]=ode45('mma',t,[0 0]');

function xp=mma(t,x)

global m c k
%excit=impulso(t);
excit=degrau(t);
%excit=qq(t);

xp(1)=x(2);
xp(2)=excit/m - c/m*x(2)-k/m*x(1);
xp=xp';

function u=degrau(t);
u=1;
```



```

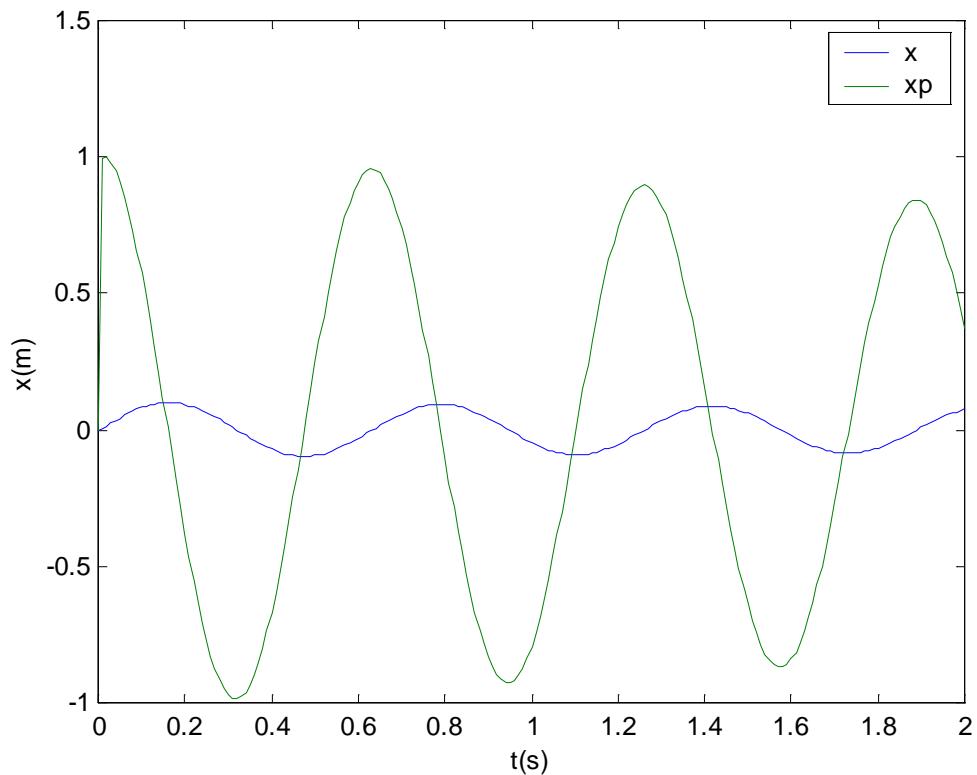
function u=impulso(t);

global dt

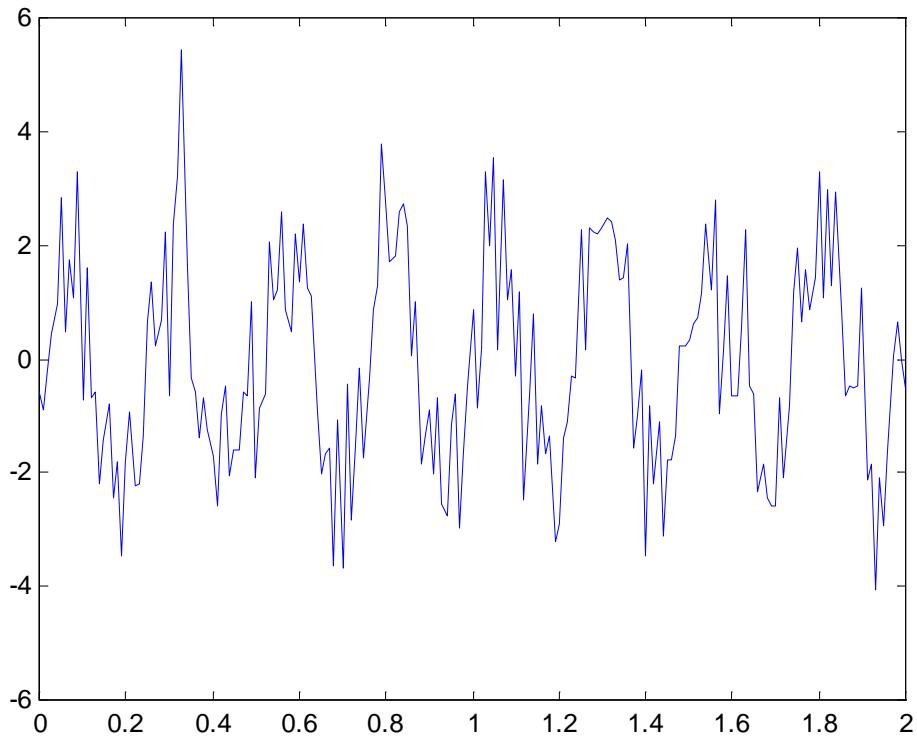
if t < dt, u=1/dt;
else
    u=0;
end

```

obs: área do impulso = $1 = dt \cdot h \Rightarrow h=1/dt$



```
ex=2*sin(2*pi*4*t)+randn(size(t));
```



```
clear global
clear all
global m c k dt ex

m=1;
c=0.2;
k=100;

t0=0; % tempo inicial
tf=2; % tempo final
n=200; % número de pontos de discretização
dt=(tf-t0)/n; % tamanho do passo da discretização
t=t0:dt:tf; % vetor de tempo

ex=2*sin(2*pi*4*t)+randn(size(t));
save ex ex

[t,x]=ode45('mma',t,[0 0]');

figure(1)
clf
plot(t,x)
xlabel('t(s)')
ylabel('x(m)')
legend('x', 'xp')
hold off
```

```

function xp=mma(t,x)

global m c k dt ex

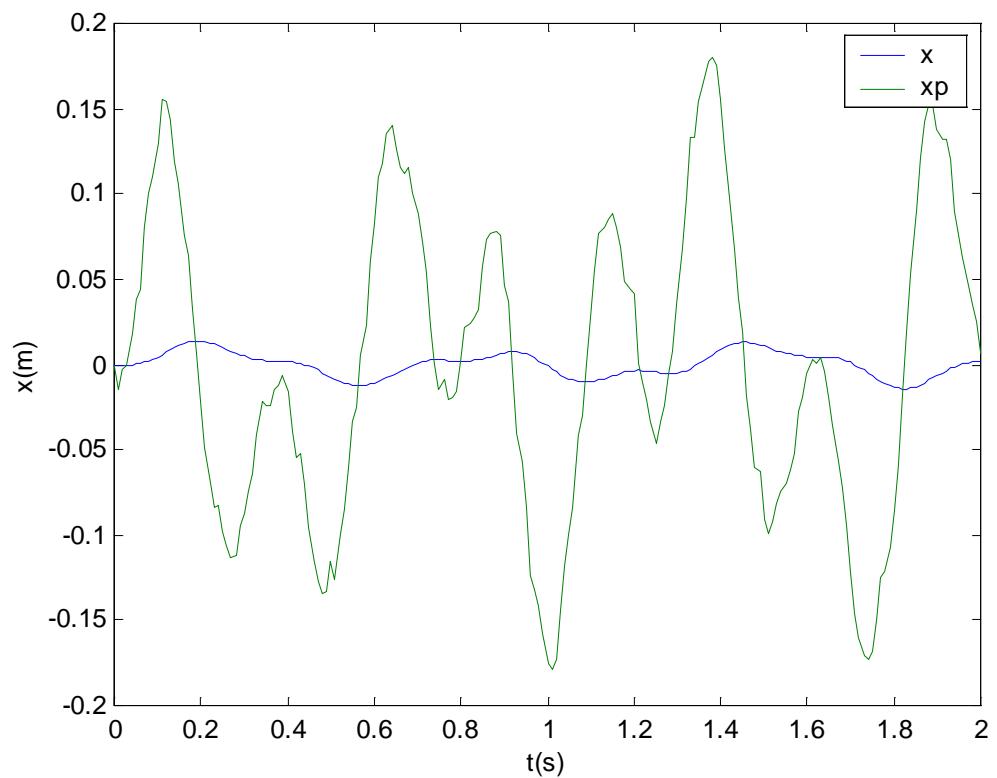
%excit=impulso(t);
%excit=degrau(t);

i=1+floor(t/dt); %número de dts no tempo t => indice i
excit=ex(i);

xp(1)=x(2);
xp(2)=excit/m - c/m*x(2)-k/m*x(1);

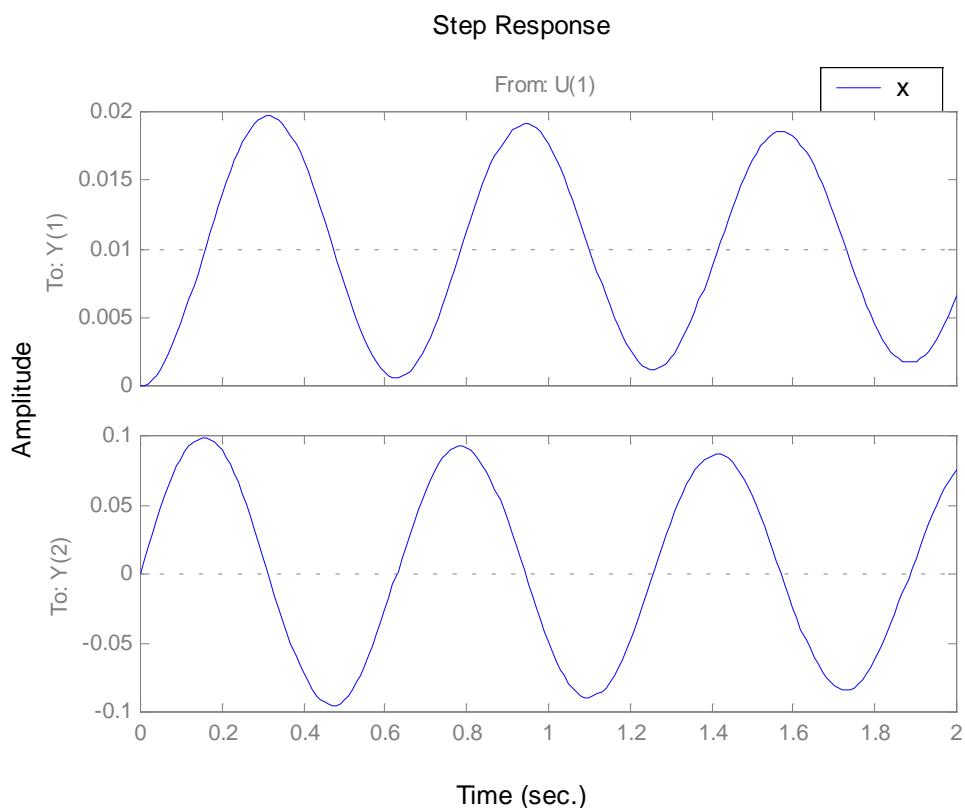
xp=xp';

```

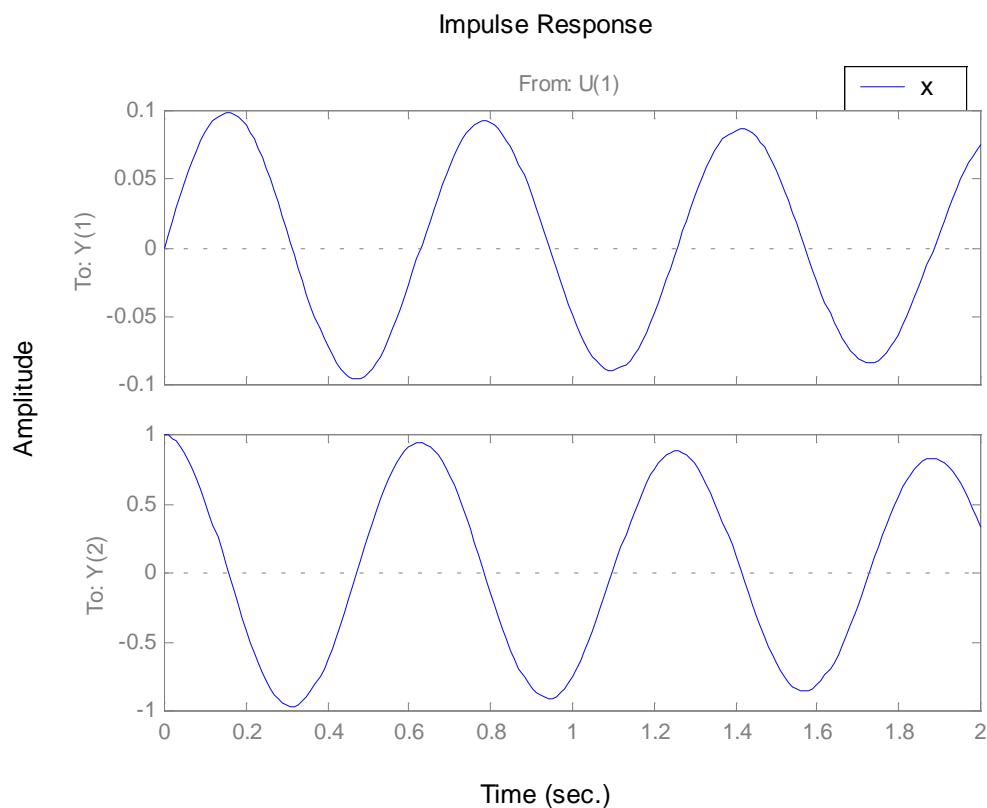


2. Integração das equações de estado na forma linear

```
A=[ 0  1  
    -k/m -c/m];  
B=[ 0  
    1/m];  
  
C=eye(2);  
  
D=[ 0  
    0];  
  
modelo=ss(A,B,C,D);  
  
step(modelo,t)
```



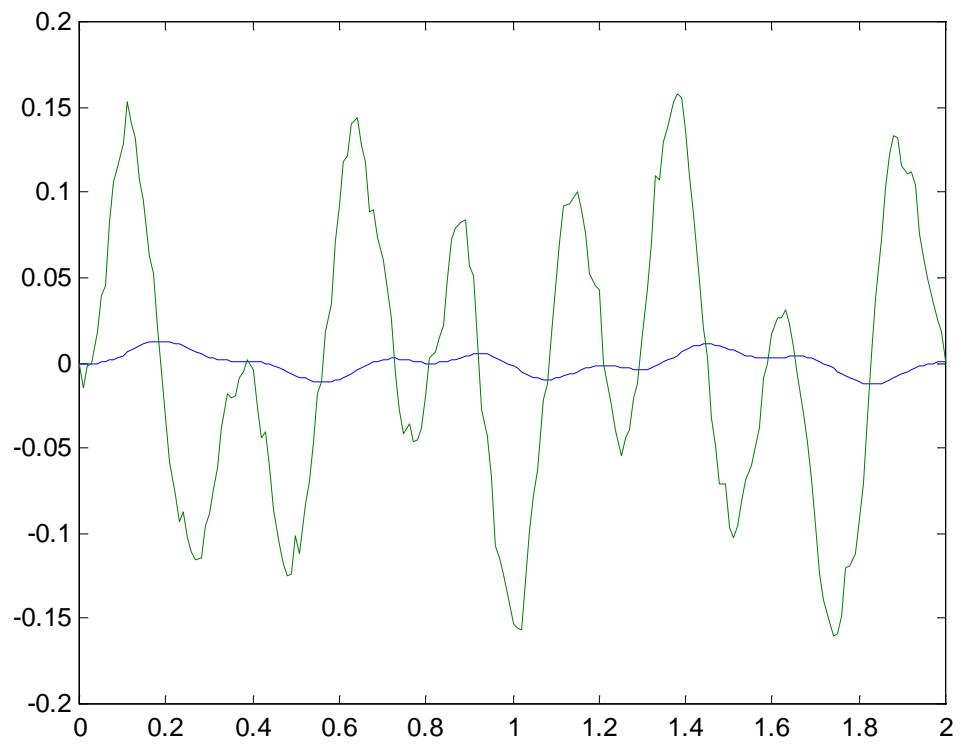
```
impulse(modelo,t)
```



```

A=[ 0  1
   -k/m -c/m];
B=[ 0
   1/m];
C=eye( 2 );
D=[ 0
   0 ];
modelo=ss(A,B,C,D);
load ex
y=lsim(modelo,ex,t)
plot(t,y)

```



3. Solução por função de transferência

```
[num,den]=ss2tf(A,B,C,D)
step(num,den,t)

num =
0      0      1.0000
0      1.0000      0

den =
1.0000    0.2000  100.0000
```