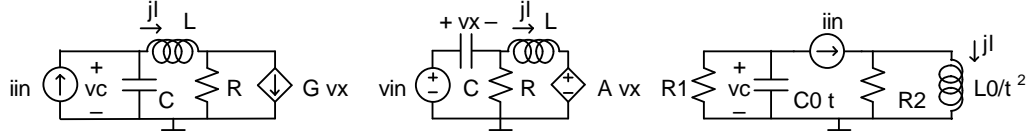
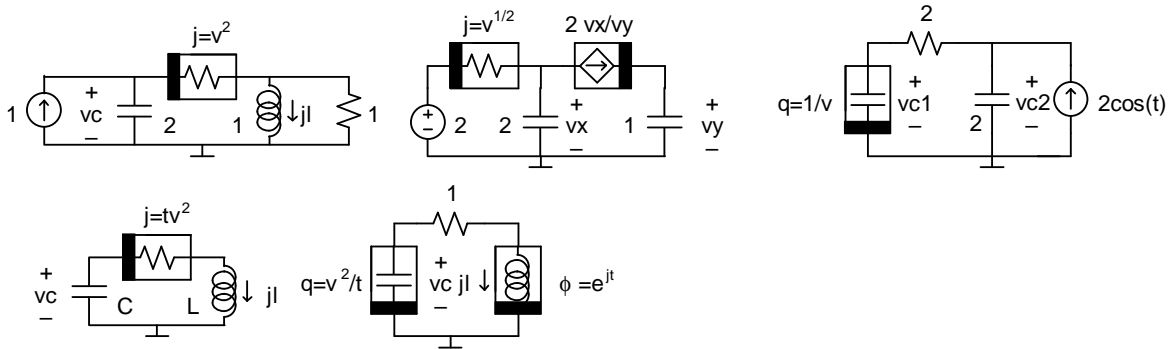


Análise no domínio do tempo

1) Para os circuitos lineares abaixo, desenhe o modelo e escreva o sistema nodal, ou nodal modificado se necessário, para achar a solução aproximada em  $t=t_0+\Delta t$ , conhecida a solução em  $t=t_0$  (e  $t_0-\Delta t$ ). Use os dois métodos de Euler, o método dos trapézios, e o método de Gear de segunda ordem. O terceiro circuito é variante no tempo.



2) Faça a mesma coisa para os circuitos não lineares abaixo, escrevendo o sistema nodal que calcula a próxima aproximação da solução em  $t=t_0+\Delta t$ , usando o método de Newton-Raphson e os quatro métodos de integração numérica citados. Os dois últimos circuitos são não lineares e variantes no tempo.



3) Como fica o modelo para achar a próxima aproximação da solução em  $t=t_0+\Delta t$ , usando o método "backward" de Euler, para os transformadores de 3 bobinas:

a) Não linear:

$$\phi_1 = f_1(j_1, j_2, j_3)$$

$$\phi_2 = f_2(j_1, j_2, j_3)$$

$$\phi_3 = f_3(j_1, j_2, j_3)$$

b) Linear variante no tempo:  $\phi(t) = \mathbf{L}(t)\mathbf{j}(t)$

4) Mostre que todo circuito linear invariante no tempo admite uma solução nodal exata no tempo, caso não existam entradas, mas apenas condições iniciais, da forma:

$$\mathbf{e}(t_0 + \Delta t) = \mathbf{M}\mathbf{e}(t_0)$$

onde  $\mathbf{M}$  é uma matriz fixa que só depende de  $\Delta t$ . Calcule a matriz  $\mathbf{M}$  para o circuito abaixo, e também sua aproximação pelo método "backward" de Euler.

