

(parte I)  
Instrumentação eletrônica para sistemas de medição

## Capítulo 3

### *Caracterização estática de sistemas de medição*

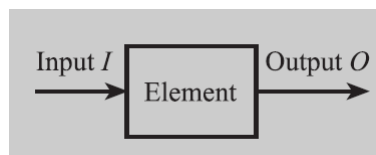
*Prof. Lélío R. Soares Júnior – ENE – FT – UnB*

#### *Caracterização estática de sistemas de medição*

##### Conceito

Características **estáticas** do **elemento**:

- ✓ Assume-se que a entrada  $I$  é constante ou varia muito lentamente. A saída é avaliada em **regime permanente**.



## Caracterização estática de sistemas de medição

### Características sistemáticas

- ✓ São as características que podem ser quantificadas **analítica** ou **graficamente** de forma **exata**. Características estatísticas serão vistas posteriormente
  - a) **Faixa de indicação (range)** – a faixa de indicação de entrada é especificada pelos **valores mínimo e máximo de entrada** ( $I_{min}$  a  $I_{max}$ ) e a faixa de indicação de saída é especificada pelos **valores mínimo e máximo de saída** ( $O_{min}$  a  $O_{max}$ ).
- Ex: um **termopar** pode ter uma faixa de indicação de **entrada** de 100 a 250°C e uma faixa de indicação de **saída** de 4 a 10mV.
- b) **Faixa de operação (span)** – Máxima **variação na entrada** ( $I_{max} - I_{min}$ ) e máxima **variação na saída** ( $O_{max} - O_{min}$ )

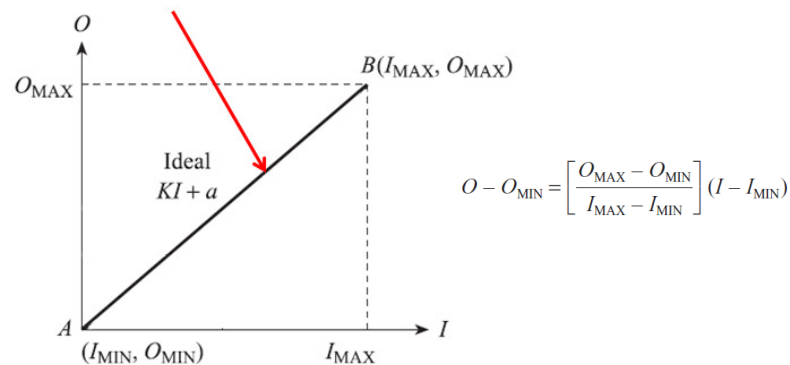
Ex. para o ex. anterior o **termopar** tem um faixa de operação de entrada de 150°C e uma faixa de operação de saída de 6mV



## Caracterização estática de sistemas de medição

### Características sistemáticas

- c) **Linha reta ideal** – No plano  $O$  versus  $I$  é a linha reta que liga os pontos A ( $I_{min}, O_{min}$ ) e B ( $I_{max}, O_{max}$ ). No caso **ideal** assume-se o elemento como linear em termos de variação.



### Caracterização estática de sistemas de medição

#### Características sistemáticas

$$O - O_{\text{MIN}} = \left[ \frac{O_{\text{MAX}} - O_{\text{MIN}}}{I_{\text{MAX}} - I_{\text{MIN}}} \right] (I - I_{\text{MIN}})$$

Linha reta ideal:

$$O_{\text{IDEAL}} = KI + a$$

**Inclinação** da linha reta ideal:

$$K = \text{ideal straight-line slope} = \frac{O_{\text{MAX}} - O_{\text{MIN}}}{I_{\text{MAX}} - I_{\text{MIN}}}$$

**Interceptação** da linha reta ideal:

$$a = \text{ideal straight-line intercept} = O_{\text{MIN}} - KI_{\text{MIN}}$$

Ex: para o termopar:

$$K = \frac{1}{25} \text{ mV / } ^\circ\text{C} \quad e \quad a = 0 \text{ mV}$$

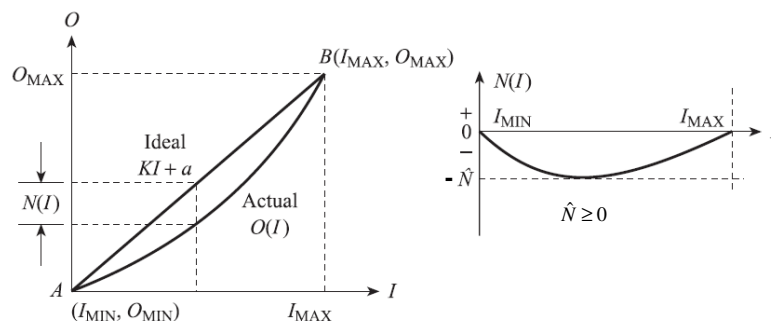
Obs. Características não ideais são quantificadas a partir de desvios em relação à linha reta ideal.



### Caracterização estática de sistemas de medição

#### Características sistemáticas

- d) **Não linearidade** – Definida pela função  $N(I)$  que é dada pela diferença entre a curva **real** e a linha **reta ideal**.



### Caracterização estática de sistemas de medição

#### Características sistemáticas

$$N(I) = O(I) - (KI + a)$$

$$O(I) = KI + a + N(I)$$

Máxima não linearidade **percentual** em termos da máxima não linearidade absoluta  $\hat{N}$  e da deflexão de **fundo de escala** ( $O_{max} - O_{min}$ ):

$$\text{Max. non-linearity as a percentage of f.s.d.} = \frac{\hat{N}}{O_{MAX} - O_{MIN}} \times 100\%$$

Em muitos casos tem-se uma **caracterização polinomial** para a relação entre  $O(I)$  e  $I$  e conseqüentemente  $N(I)$  em relação a  $I$ :

$$O(I) = a_0 + a_1I + a_2I^2 + \dots + a_qI^q + \dots + a_mI^m = \sum_{q=0}^m a_qI^q$$



### Caracterização estática de sistemas de medição

#### Características sistemáticas

Ex: Para um **termopar** tipo T (cobre-constantan) com  $T$  (temperatura) em °C e  $E(T)$  (tensão na junção bimetálica) em  $\mu V$ :

$$E(T) = 38.74T + 3.319 \times 10^{-2}T^2 + 2.071 \times 10^{-4}T^3 - 2.195 \times 10^{-6}T^4 + \text{higher-order terms up to } T^8$$

Para uma faixa de indicação de 0 a 400°C,  $E=0\mu V$  a 0°C e  $E=20869\mu V$  a 400°C :  $E_{ideal} = 52,17T$ , assim

$$\begin{aligned} N(T) &= E(T) - E_{IDEAL} \\ &= -13.43T + 3.319 \times 10^{-2}T^2 + 2.071 \times 10^{-4}T^3 \\ &\quad - 2.195 \times 10^{-6}T^4 + \text{higher-order terms} \end{aligned}$$

Obs. Em muitos outros casos, uma caracterização **não polinomial** pode ser mais adequada para caracterizar a curva real do elemento, como por exemplo uma função **exponencial**.



## Caracterização estática de sistemas de medição

### Características sistemáticas

e) **Sensibilidade** – Dada por  $dO(I)/dI$ .

$$dO(I)/dI = K + dN(I)/dI$$

No caso ideal  $dO(I)/dI = K$ , ou seja, a inclinação da linha reta ideal



## Caracterização estática de sistemas de medição

### Características sistemáticas

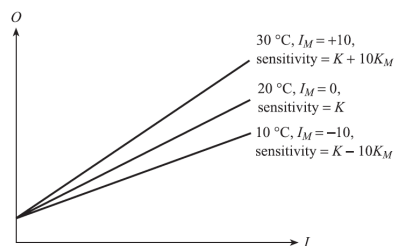
f) **Efeitos ambientais** – A saída  $O(I)$  também como função de variáveis **externas** (temperatura, pressão, umidade, tensão de alimentação, etc.)

Existem dois tipos de entradas ambientais externas:

- ✓ **modificadoras**
- ✓ **de interferência**

Entrada **modificadora** ( $I_M$ ) – Modifica a **sensibilidade** do elemento:

$K \rightarrow K + K_M \cdot I_M$ , onde em condições normais (padrão)  $I_M = 0$ .

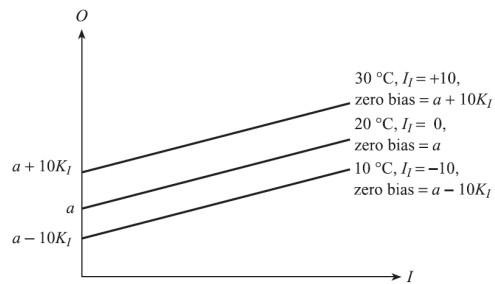


## Caracterização estática de sistemas de medição

### Características sistemáticas

Entrada de **interferência** ( $I_I$ ) – Modifica o ponto de **cruzamento** da curva do elemento com o eixo  $O$  (**zero bias**):

$a \rightarrow a + K_I I_I$ , onde em condições normais (padrão)  $I_I = 0$ .



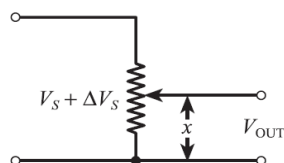
## Caracterização estática de sistemas de medição

### Características sistemáticas

De **forma geral**, considerando os **efeitos ambientais** e as correspondentes constantes de acoplamento (ou sensibilidades),  $K_I$  e  $K_M$ :

$$O = KI + a + N(I) + K_M I_M I + K_I I_I$$

**Exemplo** de entrada **modificadora**: sensor de deslocamento potenciométrico, com deslocamento relativo  $x$  ( $0 \leq x \leq I$ ): Modificação causada por variação na tensão de alimentação.



$$\begin{aligned} V_{\text{OUT}} &= (V_S + \Delta V_S)x \\ &= V_S x + \Delta V_S x \end{aligned}$$

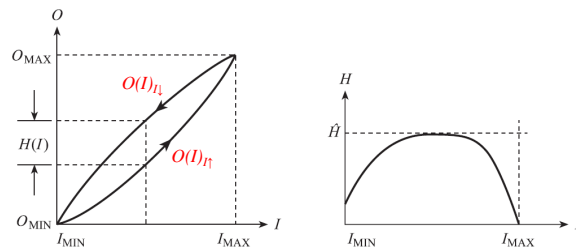


### Caracterização estática de sistemas de medição

#### Características sistemáticas

- g) **Histerese** – Funções  $O(I)_{I\uparrow}$  e  $O(I)_{I\downarrow}$ , para  $I$  variando em sentidos contrários (crescente/decrecente):

$$I\uparrow \rightarrow O(I)_{I\uparrow} \text{ e } I\downarrow \rightarrow O(I)_{I\downarrow}$$



$$\text{Hysteresis } H(I) = O(I)_{I\downarrow} - O(I)_{I\uparrow}$$



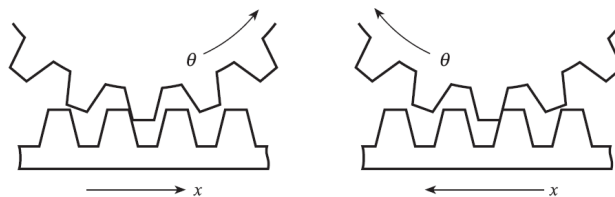
### Caracterização estática de sistemas de medição

#### Características sistemáticas

Em termos do valor **máximo absoluto** de histerese e da deflexão de **fundo de escala**:

$$\text{Maximum hysteresis as a percentage of f.s.d.} = \frac{\hat{H}}{O_{\text{MAX}} - O_{\text{MIN}}} \times 100\%$$

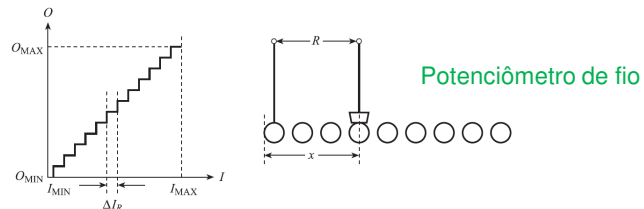
Ex - Sistema de **engrenagens** para converter movimento de translação em movimento de rotação: Problema de **folga** (*backlash*)



### Caracterização estática de sistemas de medição

#### Características sistemáticas

- h) **Resolução** – Corresponde à máxima variação em  $I$  tal que não ocorra variação em  $O$ , ou seja,  $\Delta I_R$ .  $O$  varia em saltos discretos.



Em termos do valor de **resolução**  $\Delta I_R$  e da deflexão de **fundo de escala** (para entrada), tem-se de **forma relativa**:

$$\frac{\Delta I_R}{I_{MAX} - I_{MIN}} \times 100\%$$



### Caracterização estática de sistemas de medição

#### Características sistemáticas

- i) **Desgaste e envelhecimento** –  $K$  e  $a$  variam lentamente ao longo da vida do elemento.

Ex: mola com constante  $k$

Força da mola:  $F(x) = k(t) \cdot x$ , onde  $k(t) = k_0 - bt$ , onde

$x$  → deformação (deslocamento) da mola

$k_0$  → constante inicial da mola

$b$  → é uma constante de envelhecimento



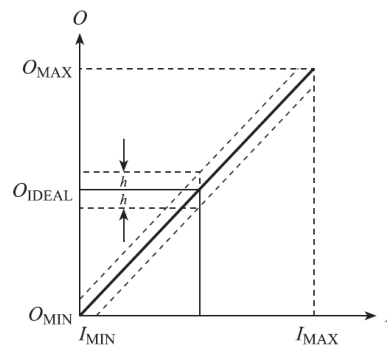


### Caracterização estática de sistemas de medição

#### Características sistemáticas

- j) **Banda de erro** – Pode ser utilizada para representar efeitos de **não linearidade**, **resolução** e **histerese conjuntamente**, sem distinção específica.

O fabricante pode especificar que para um dado  $I$ ,  $O$  assumirá um certo valor dentro da faixa de  $\pm h$  em relação à linha reta ideal.

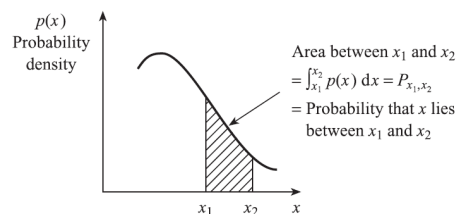


### Caracterização estática de sistemas de medição

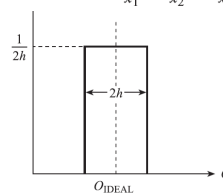
#### Características sistemáticas

- ✓ Pode-se especificar a **banda de erro** de forma **probabilística** (em termos de probabilidade).
- ✓ Dada uma certa função **densidade de probabilidade**,  $p(x)$ , para uma certa variável aleatória  $x$ , então a probabilidade de  $x$  estar no intervalo entre  $x_1$  e  $x_2$  é dado por  $P_{x_1x_2}$ :

$$P_{x_1x_2} = \int_{x_1}^{x_2} p(x) dx$$



No caso de um elemento com função densidade de probabilidade **retangular**:

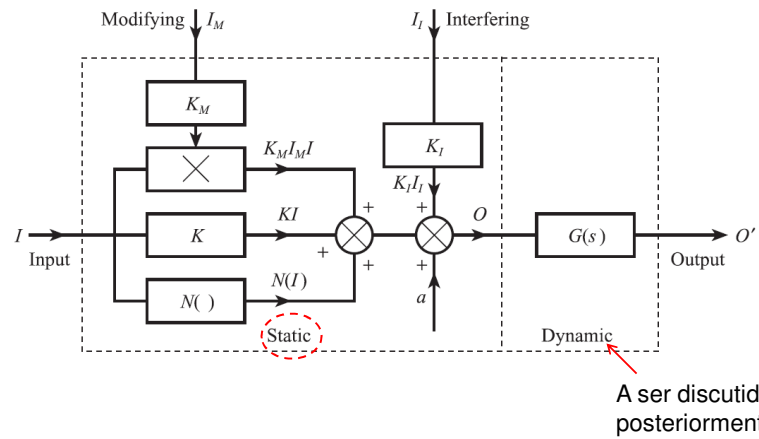


### Caracterização estática de sistemas de medição

Modelo generalizado de um elemento do sistema

Desprezando-se histerese e resolução, mas considerando efeitos ambientais e não linearidades:

$$O = KI + a + N(I) + K_M I_M I + K_I I_I$$



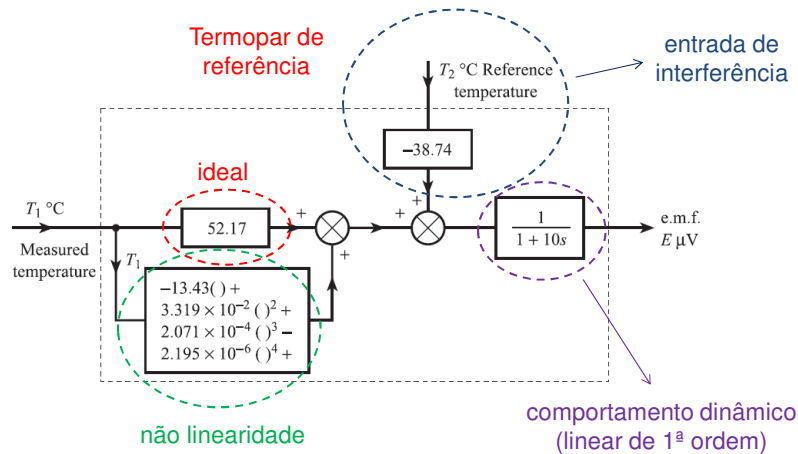
A ser discutido posteriormente



### Caracterização estática de sistemas de medição

Modelo generalizado de um elemento do sistema

Ex: Termopar Tipo T (cobre-constantan) em operação de 0 a 400°C

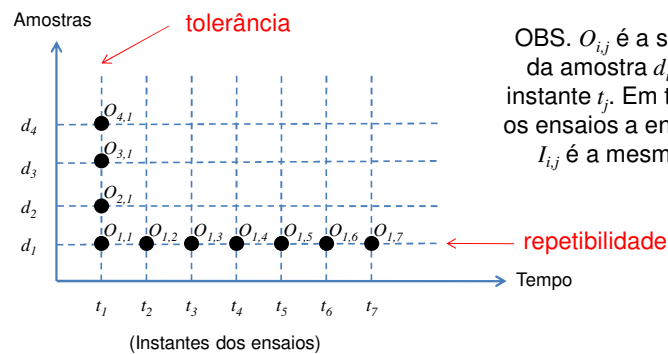
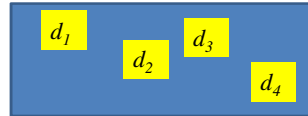


## Caracterização estática de sistemas de medição

### Características estatísticas

Ensaio de 4  
elementos do mesmo  
tipo:

4 amostras do mesmo tipo de elemento



## Caracterização estática de sistemas de medição

### Características estatísticas

Variações estatísticas na saída de um elemento com o tempo - repetibilidade

- ✓ **Fenômeno:** para  $I$  constante, são feitas medidas periódicas de  $O$  e para cada medida encontra-se um  $O$  diferente → Falta de **repetibilidade**.
- ✓ **Causas:** flutuações aleatórias de  $I_M$  e  $I_I$  ( $K_M, K_I$  diferentes de zero) e também flutuações em  $I$  (devido a flutuações aleatórias na saída do elemento precedente).
- ✓ Pode-se **modelar** as **flutuações** de  $I_M, I_I$  e  $I$  com funções **densidade de probabilidade** do tipo normal (gaussiana),  $p(x)$ :

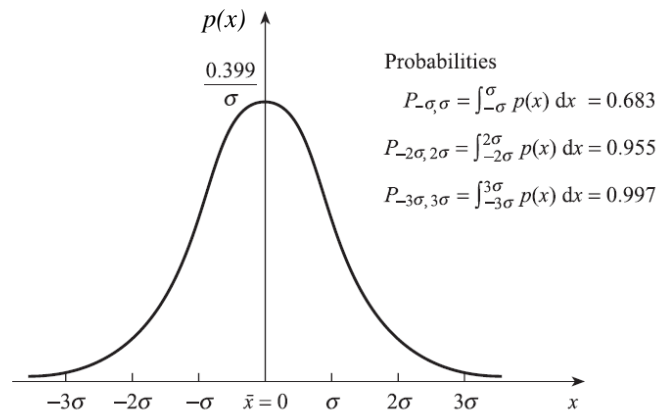
$$p(x) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} \exp\left[-\frac{(x - \bar{x})^2}{2\sigma^2}\right]$$

$\bar{x}$  : **média** ou **valor esperado**  
(centro da distribuição)  
 $\sigma$  : **desvio padrão** (espalhamento da distribuição)



## Caracterização estática de sistemas de medição

### Características estatísticas



Ex: Função densidade de probabilidade normal com **média nula**



## Caracterização estática de sistemas de medição

### Características estatísticas

Como

$$O = KI + a + N(I) + K_M I_M I + K_I I_I$$

o valor **médio da saída** do elemento será dada por

$$\bar{O} = K\bar{I} + a + N(\bar{I}) + K_M \bar{I}_M \bar{I} + K_I \bar{I}_I$$

Seja  $\Delta O$  um **pequeno desvio** de  $O$  em relação a seu valor médio causado por pequenos desvios  $\Delta I$ ,  $\Delta I_M$  e  $\Delta I_I$  em relação aos respectivos valores médios, então

$$\Delta O = \left( \frac{\partial O}{\partial I} \right) \Delta I + \left( \frac{\partial O}{\partial I_M} \right) \Delta I_M + \left( \frac{\partial O}{\partial I_I} \right) \Delta I_I$$



### Caracterização estática de sistemas de medição

#### Características estatísticas

Do estudo de probabilidade tem-se

$$\sigma_0 = \sqrt{\left(\frac{\partial O}{\partial I}\right)^2 \sigma_I^2 + \left(\frac{\partial O}{\partial I_M}\right)^2 \sigma_{I_M}^2 + \left(\frac{\partial O}{\partial I_I}\right)^2 \sigma_{I_I}^2}$$

$O$  tem distribuição normal. Assumindo que  $I_M$ ,  $I_I$  e  $I$  são independentes:

$$p(O) = \frac{1}{\sigma_0 \sqrt{2\pi}} \exp\left[-\frac{(O - \bar{O})^2}{2\sigma_0^2}\right]$$



### Caracterização estática de sistemas de medição

#### Características estatísticas

#### Variações estatísticas sobre um lote de elementos similares - tolerância

- ✓ Ex: Lote de **resistores termométricos** (metálicos) com resistência nominal ( $R_0$ ) de 100,0Ω.
- ✓ Alguns **valores medidos**: 99,8Ω, 100,1Ω, 99,9Ω, 100,0Ω, 100,2Ω.
- ✓ Distribuídos **estatisticamente** em torno do **valor nominal**
- ✓ **Causa**: flutuações na manufatura.
- ✓ Uma boa representação é por uma distribuição normal (gaussiana)

$$p(R_0) = \frac{1}{\sigma_{R_0} \sqrt{2\pi}} \exp\left[-\frac{(R_0 - \bar{R}_0)^2}{2\sigma_{R_0}^2}\right]$$

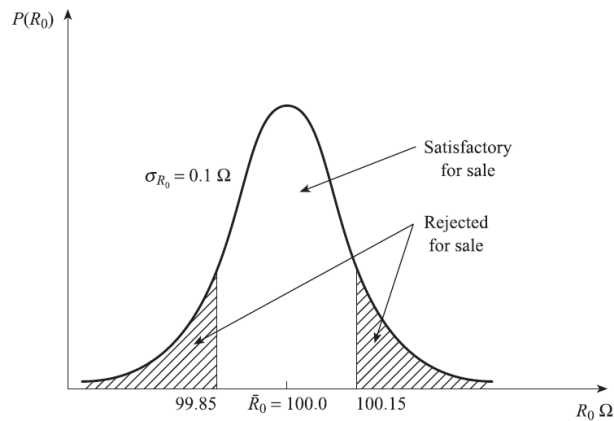


### Caracterização estática de sistemas de medição

#### Características estatísticas

$\bar{R}_0$  é a média (100,0Ω) e  $\sigma_{R0}$  é o desvio padrão da distribuição (0,15Ω por exemplo)

Geralmente tem-se a especificação:  $R_0 \rightarrow 100,0\Omega \pm 0,15\Omega$



### Caracterização estática de sistemas de medição

#### Características estatísticas

De forma geral:

$$p(O) = \frac{1}{\sigma_0 \sqrt{2\pi}} \exp \left[ -\frac{(O - \bar{O})^2}{2\sigma_0^2} \right]$$

$$\bar{O} = \bar{K}\bar{I} + \bar{N}(\bar{I}) + \bar{a} + \bar{K}_M \bar{I}_M \bar{I} + \bar{K}_I \bar{I}_I$$

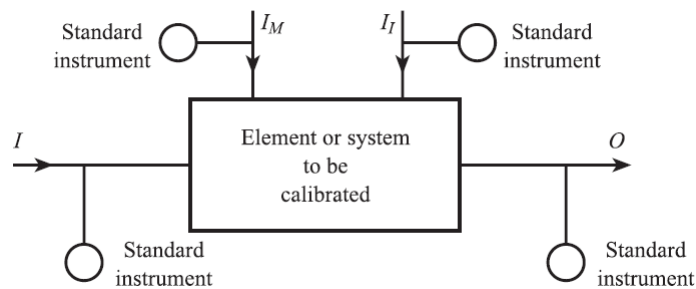
$$\sigma_0 = \sqrt{\left( \frac{\partial O}{\partial I} \right)^2 \sigma_I^2 + \left( \frac{\partial O}{\partial I_M} \right)^2 \sigma_{I_M}^2 + \left( \frac{\partial O}{\partial I_I} \right)^2 \sigma_{I_I}^2 + \left( \frac{\partial O}{\partial K} \right)^2 \sigma_K^2 + \left( \frac{\partial O}{\partial a} \right)^2 \sigma_a^2 + \dots}$$



## Caracterização estática de sistemas de medição

### Identificação das características estáticas - calibração

Para  $I$  constante ou variando lentamente



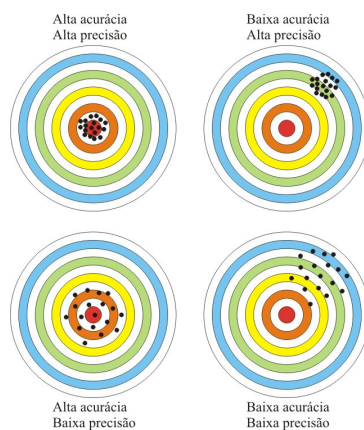
Considera-se como **valor verdadeiro** de uma variável de entrada do elemento como aquela medida a partir de instrumentos com a melhor **precisão e acurácia** possíveis, disponível ao **fabricante** do elemento.



## Caracterização estática de sistemas de medição

### Identificação das características estáticas - calibração

Distinção entre acurácia (exatidão) e precisão:



**Precisão** está relacionada ao grau de refinamento da execução da operação.  
É uma indicação da **uniformidade** ou **reprodutibilidade** dos resultados.

