



MINISTÉRIO DA CIÊNCIA, TECNOLOGIA E INOVAÇÃO
INSTITUTO NACIONAL DE PESQUISAS ESPACIAIS



PROJETO E IMPLEMENTAÇÃO DE UM CONTROLADOR NUMA PLATAFORMA AEROSTÁTICA COM ATUADORES DE JATOS DE AR COMPRIMIDO

Wilian Luís Campesato (UFABC, Bolsista PIBIT/CNPq)
E-mail: wcampesato@yahoo.com.br

Dr. Valdemir Carrara (DMC/ETE/INPE, Orientador)
E-mail: val@dem.inpe.br

Relatório final de Iniciação Tecnológica na área de Engenharia e
Tecnologia Espacial financiado pelo CNPq.

São José dos Campos, julho de 2013.

Dados Internacionais de Catalogação na Publicação

Cutter CAMPESSATO, Wilian Luís.
PROJETO E IMPLEMENTAÇÃO DE UM CONTROLADOR NUMA
PLATAFORMA AEROSTÁTICA COM ATUADORES DE JATOS DE AR
COMPRIMIDO/ W. L. Campesato - São José dos Campos: INPE, 2012.
125p. ;

Iniciação Tecnológica em Engenharia e Tecnologia Espacial –
Instituto Nacional de Pesquisas Espaciais, São José dos Campos, 2012.
Orientador: Valdemir Carrara.

1. Plataforma aerostática. 2. Controle de atitude. 3. Mesa de mancal a ar.
5. Satélite artificial. I. Título.

CDU

Nenhuma parte desta publicação pode ser reproduzida, armazenada em um sistema de recuperação, ou transmitida sob qualquer forma ou por qualquer meio, eletrônico, mecânico, fotográfico, reprográfico, de microfilmagem ou outros, sem a permissão escrita do INPE, com exceção de qualquer material fornecido especificamente com o propósito de ser entrado e executado num sistema computacional, para o uso exclusivo do leitor da obra.

No part of this publication may be reproduced, stored in a retrieval system, or transmitted in any form or by any means, electronic, mechanical, photocopying, recording, microfilming, or otherwise, without written permission from INPE, with the exception of any material supplied specifically for the purpose of being entered and executed on a computer system, for exclusive use of the reader of the work.

"Ninguém comete erro maior do que não fazer nada porque só pode fazer um pouco."

Edmund Burke

AGRADECIMENTOS

Agradeço primeiramente a Deus, pois sem Ele nada é possível.

Agradeço ao INPE, ao CNPq, ao professor Valdemir Carrara pela oportunidade e paciência, ao aluno do *Mestrado em Engenharia e Tecnologia Espacial* Alexandre Macedo de Oliveira pelo grande auxílio no desenvolvimento do projeto, a meus pais pelo apoio e incentivo, e à UFABC pela oportunidade de estudar na “Universidade de ponta para o século XXI”.

RESUMO

Este trabalho tem como objetivo a implementação de um conjunto de sensores e atuadores para controlar a atitude de uma plataforma sustentada por um mancal aerostático. Este projeto visa implementar um protótipo de um sistema de controle da plataforma usando jatos de ar comprimido, a fim de simular o controle de atitude de satélites empregando atuadores de jatos de gás. A plataforma permite simular um ambiente de baixo atrito, semelhante àquele encontrado nas órbitas de satélites em torno da Terra. Ela foi projetada e construída no INPE, para testar o amortecedor de nutação dos satélites SCD1 e SCD2. O mancal permite que a mesa ou plataforma gire livremente em torno do eixo vertical, mas o movimento em torno dos eixos horizontais é limitado em aproximadamente 13° pela base de suporte. Foram fixadas na plataforma oito válvulas pneumáticas direcionais, uma válvula reguladora de pressão, dois reservatórios de ar comprimido, um manômetro, um engate rápido para recarga dos reservatórios, uma bateria de 12 V, uma eletrônica de controle (PC104) e potência, um rádio modem, uma unidade inercial (AHRS – *Attitude and Heading Reference System*) composta por três giroscópios de estado sólido, três acelerômetros e três magnetômetros (um para cada eixo), cabeamento elétrico e tubulações pneumáticas, suportes para alguns componentes, e finalmente massas de balanceamento. Todos os componentes foram fixados na mesa de maneira a fazer com que o centro de massa da plataforma fique o mais próximo possível do centro geométrico da meia-esfera do mancal, reduzindo assim torques residuais devido ao desbalanceamento. Realizou-se o balanceamento estático da plataforma a fim de que o sistema não apresentasse torques ou movimentos relativos aparentes. Realizou-se também o balanceamento dinâmico a fim de ajustar os momentos de inércia do conjunto de forma a levar os eixos principais de inércia o mais próximo possível dos eixos geométricos fixados no centro do mancal. Com a intenção de validar um esquema de controle por meio de simulação, implementou-se um controle *bang-bang* de posição e velocidade. Foram realizadas simulações de controle da mesa, testados diferentes parâmetros e analisados os resultados obtidos. Como principal objetivo almeja-se conseguir, ao fim do projeto, um ambiente experimental no qual diversas leis de controle baseadas em jatos de gás e utilizando diversos sensores, possam ser testados, tanto para servir como protótipo a um sistema real embarcado em satélites quanto para experimentações de novas técnicas de controle e também para uso acadêmico.

ABSTRACT

This work aims to design, to implement and to control an air bearing platform by means of compressed air jets in order to simulate the attitude control of satellites using gas jet actuators. To simulate the space environment, the control system was implemented in an aerostatic bearing platform, which allows simulating an environment of low friction, similar to that found in the satellite orbits. This paper describes the design procedures, the requirements, the aerostatic platform, the control and communication scheme, the static balancing, the mathematical modeling, as well as discusses about simulations performed using bang-bang type control. This project aims to achieve an experimental environment in which various control laws based on gas jets and using various sensors can be tested, both to serve as a prototype to a real embedded system as to trial new control techniques besides academic use.

LISTA DE FIGURA

	Pág.
Figura 1.1 – Esquema em corte de um mancal esférico	2
Figura 1.2 – Mesa de mancal a ar	3
Figura 1.3 – Eletrônica, sensores e circuito pneumático instalados na mesa	3
Figura 2.1 – Planta da plataforma.....	6
Figura 2.2 – Esquema de conexões eletrônicas do experimento	6
Figura 2.3 – Sensor AHRS da Innalabs	7
Figura 2.4 – Esquema do posicionamento das válvulas, do centro de massa CM aproximado (centro da meia-esfera do mancal), e a direção dos jatos de ar	8
Figura 2.5 – Circuito pneumático da plataforma.....	9
Figura 4.1 – Posição das massas para balanceamento estático e dinâmico na plataforma.....	18
Figura 4.2 – Gráfico de vazão em função do diâmetro de abertura.....	22
Figura 5.1.a) Mesa de mancal a ar e alvo com escala graduada fixada no teto do <i>LabSim</i> . b) Alvo com escala graduada com laser no centro e ponto luminoso refletido da mesa.	26
Figura 7.1 – Ângulos de Euler, velocidade angular e torque das válvulas em função do tempo	38
Figura 7.2 – Espaço de fase	38
Figura 7.3 – Ângulos de Euler, velocidade angular e torque das válvulas em função do tempo com consumo mínimo	39
Figura 7.4 – Plano de fase com ganhos que geram consumo mínimo.....	39
Figura 7.5 – Ângulos de Euler, velocidade angular e torque das válvulas em função do tempo para os três eixos com acionamento em frequência de 1 Hz	40
Figura 7.6 – Plano de fase para acionamento em frequência de 1 Hz.....	41
Figura A.1 – Dimensão da mesa.....	50
Figura A.2 – Sistema de coordenadas fixado ao mancal esférico.	53
Figura A.3 – Dimensões do mancal esférico	53
Figura A.4 – Geometria utilizada como modelo da bateria.....	57
Figura A.5 – Principais dimensões do reservatório.....	58
Figura A.6 – Dimensão e geometria utilizadas para cálculo da inércia do reservatório .59	59
Figura A.7 – Medidas do suporte das massas de balanceamento	61
Figura A.8 – Medidas da coluna de suporte do balanceamento	63
Figura B.1 – Configuração do roteador <i>wireless</i>	67
Figura B.2 – Bancada pneumática de acionamento do mancal	68
Figura B.3 – Mesa de mancal a ar	68
Figura B.4 – Conexão do cabo VGA de 15 pinos do monitor	69
Figura B.5 – Acionamento do PC/104	69
Figura B.6 – Tela de inicialização do PC/104	70
Figura B.7 – (a) e (b) Configurações do aplicativo <i>Putty</i> . (c) Exibição da execução do software <i>Xming</i>	71
Figura B.8 – Tela de <i>logon</i>	71

Figura B.9 – Carregamento do módulo da interface FS8E8S	72
Figura B.10 – Mensagem com informações sobre a placa, endereço de memória dos canais digitais, etc.....	73
Figura B.11 – Teste das válvulas individuais	74
Figura B.12 – LED de indicação do acionamento da válvula 1	74
Figura B.13 – Sequência de comandos executados pelo programa principal	75
Figura B.14 – LED verde: indicação de sensor em modo de operação.....	76
Figura B.15 – Exibição dos parâmetros de funcionamento.....	77
Figura B.16 – Tela de finalização do experimento.....	78
Figura C.1 – Suportes para as válvulas +Z e -Z.	79
Figura C.2 – Suporte para as válvulas +X, -X, +Y e -Y.....	80
Figura C.3 – Suporte para o regulador de pressão e manômetro da saída.....	81
Figura C.4 – Suporte para o engate rápido de alimentação.	82
Figura C.5 – Suporte para o distribuidor de 4 vias e manômetro da alimentação.....	83
Figura C.6 – Suporte da eletrônica digital	84
Figura C.7 – Suporte dos sensores	85
Figura C.8 – Suporte da bateria	86
Figura C.9 – Abraçadeira da bateria	87

LISTA DE TABELAS

	Pág.
Tabela 4.1 - Massa e posição dos equipamentos na mesa	14
Tabela 6.1 - Informações contidas em cada byte enviado	31
Tabela 6.2 - Parâmetros de configuração da UART	31
Tabela B.1 – Exemplo de máscaras para teste das válvulas	75

LISTA DE SIGLAS E ABREVIATURAS

ACS	Sistema/Subsistema de controle de atitude
AHRS	<i>Attitude and Heading Reference System</i> – Sistema de Referência de Atitude e Rumo
CG	Centro de gravidade
CM	Centro de massa
INPE	Instituto Nacional de Pesquisas Espaciais
LabSim	Laboratório de Simulações do INPE
MEMS	<i>Micro-Electro-Mechanical System</i> – Sistema Micro-Eleto-Mecânico
PD	Controle proporcional derivativo
PID	Controle proporcional integral derivativo
PWM	<i>Pulse-Width Modulation</i> – Modulação por Largura de Pulso
SCD1	Satélite de Coleta de Dados 1
SCD2	Satélite de Coleta de Dados 2
UART	<i>Universal Asynchronous Receiver/Transmitter</i> – Receptor/Transmissor Assíncrono Universal
V1	Válvula 1
V2	Válvula 2
...	...
V8	Válvula 8

LISTA DE SÍMBOLOS

1	Matriz identidade de ordem 3
a, b, c	Dimensões de figuras geométricas (utilizadas no Apêndice A)
A	Área
α	Coefficiente de ajuste
c	Consumo de ar comprimido
c_{ij}	Elemento da linha i e coluna j da matriz de atitude
Δ	Varição
e	Espessura
ϵ	Parte vetorial do quatérnio de atitude
F	Força
g	Aceleração da gravidade
I	Matriz de inércia diagonal resultante do alinhamento dos eixos principais com o sistema da plataforma
I_i	Elemento da matriz diagonal para cada eixo ortogonal
I_{max}	Maior momento de inércia da mesa
$I_1, I_2, e I_3$	Momentos principais de inércia em relação aos eixos x, y e z.
$I_x, I_y, e I_z$	Momentos principais de inércia em relação aos eixos x, y e z.
J	Matriz de inércia da plataforma
J_k	Matriz de inércia dos elementos individuais da plataforma
J_{ii}	Momento de inércia em relação aos eixos ortogonais fixados na plataforma
k_d	Ganho derivativo do controlador
k_{db}	Módulo da zona morta (<i>dead band</i>)
k_p	Ganho proporcional do controlador
m	Massa
m	Vetor de massas
M	Massa total da plataforma, Massa molar
m_i	Massa dos contrapesos
m_k	Massa de cada componente
m_m	Massa da mesa
m_{min}	Massa mínima
m_{max}	Massa máxima
n	Número de mols
η	Parte escalar do quatérnio de atitude
p	Pressão
P	Matriz com vetores de \mathbf{p}_i
\mathbf{p}_i	Vetor diferença entre posições das massas de contrapesos e centro de massa dos contrapesos
p_{min}	Pressão mínima
p_{max}	Pressão máxima
Q	Matriz, quatérnio de atitude
r	Distância ou raio
R	Constante universal dos gases perfeitos ($R = 8,314472 \text{ m}^3\text{Pa/Kmol}$)
r	Vetor posição
\mathbf{r}_c	Vetor posição do centro de massa dos contrapesos
\mathbf{r}_{cm}	Vetor posição do centro de massa da plataforma com os contrapesos
\mathbf{r}_i	Vetor posição das massas de contrapeso

\mathbf{r}_k	Vetor posição de cada componente na plataforma
ρ_{al}	Densidade do alumínio
t	Tempo
T	Temperatura, Indicação de matriz transposta
T_q	Torque gerado pelos atuadores de jatos de ar comprimido
\mathbf{T}_q	Vetor de torques de controle
$\theta_1, \theta_2, \theta_3$	Ângulos nos eixos x, y e z das condições iniciais
θ_i	Ângulos de Euler da atitude de uma transformação 123 ou xyz
θ_{ri}	Ângulos de referência para a atitude
u_i	Sinal discreto do controlador
V	Volume
z_{cm}	A afastamento entre os centro de massa e centro do mancal
z_i	Coefficiente discreto para seleção do sinal de controle na zona morta
ω	Velocidade angular
$\omega_1, \omega_2, \omega_3$	Velocidades angulares nos eixos x, y e z das condições iniciais
$\dot{\omega}^b$	Aceleração angular avaliada no sistema de coordenadas fixado na mesa
ω_i	Componentes do vetor velocidade angular da mesa nos eixos x, y, e z
ω_{lim}	Velocidade angular limite
ω_p	Velocidade angular de precessão
ω^\times	Matriz anti-simétrica do produto vetorial da velocidade angular
Ω	Matriz anti-simétrica

SUMÁRIO

	Pág.
1 INTRODUÇÃO.....	1
1.1 Objetivos do projeto	2
2 DESCRIÇÃO DOS COMPONENTES	5
2.1 Plataforma.....	5
2.2 Eletrônica de controle.....	5
2.3 Circuito pneumático	8
2.4 Disposição preliminar dos componentes	9
3 TORQUES INERENTES À MESA DE MANCAL A AR.....	11
4 LEVANTAMENTO DE PARÂMETROS.....	13
4.1 Definição dos eixos ortogonais, das massas de balanceamento, e posicionamento do centro de massa.....	13
4.2 Massa de ar nos reservatórios.....	21
4.3 Força e torque nas válvulas	22
5 BALANCEAMENTO	25
5.1 Metodologia de balanceamento estático.....	25
6 COMUNICAÇÃO SERIAL.....	31
6.1 Comunicação serial.....	31
7 CONTROLE, OTIMIZAÇÃO E SIMULAÇÃO	33
7.1 Lei de controle.....	33
7.2 Simulação e otimização do controle.....	37
8 CONCLUSÃO.....	43
REFERÊNCIAS BIBLIOGRÁFICAS	45
APÊNDICE A – MOMENTOS DE INÉRCIA DOS COMPONENTES DA MESA	49
A.1 Momento de inércia da mesa	49
A.2 Momento de inércia do mancal esférico	52
A.3 Momento de inércia da bateria	57
A.4 Momento de inércia dos reservatórios.....	58
A.5 Momento de inércia do suporte das massas de balanceamento.....	60
A.6 Momento de inércia das colunas do suporte das massas de balanceamento	62
APÊNDICE B – CONFIGURAÇÃO E ACIONAMENTO DA MESA.....	65
B.1 PROCEDIMENTOS DE CONFIGURAÇÃO.....	65
B.1.1 Instalação do <i>software</i> no PC/104.....	65
B.1.1.1 Biblioteca <i>Orocos</i>	65
B.1.2 Instalação do <i>softwares</i>	66
B.1.2.1 <i>Xming</i>	66

B.1.2.2 <i>Putty</i>	66
B.1.3 Configuração da rede no roteados <i>wireless</i>	66
B.1.4 Acionamentos eletropneumáticos	67
B.2 PROCEDIMENTOS DE USO.....	68
B.2.1 Ligando o sistema	68
B.2.2 Fazendo <i>login</i> no sistema de forma remota (SSH)	70
B.2.3 Entrando no diretório de trabalho	71
B.2.4 Carregando o módulo de comunicação com a placa de acionamento das válvulas.....	72
B.2.5 Testando o acionamento das válvulas.....	73
B.2.6 Executando o experimento.....	75
APÊNDICE C – DESENHO DOS SUPORTES DE FIXAÇÃO.....	79
APÊNDICE D – DESENHO DOS SUPORTES DE FIXAÇÃO.....	89

1 INTRODUÇÃO

Segundo Arantes, 2005, a orientação de um satélite, em relação a um sistema de referência conhecido, é denominada atitude e o movimento de rotação em torno do seu centro de massa é denominado movimento de atitude. De acordo com Hughes, 1978, e Wertz, 1986, a atitude e o movimento de atitude especificam a orientação espacial e o movimento rotacional em torno do centro de massa do satélite.

Os subsistemas de controle de atitude de um veículo espacial são as partes deste veículo responsáveis pela sua orientação em relação a um sistema de coordenadas referencial externo, alcançada por meio do movimento de atitude do veículo.

Atualmente, satélites artificiais, sondas e naves espaciais possuem sistemas de controle de atitude (ACS) compostos basicamente por computadores de bordo utilizados como elementos controladores, atuadores para gerar os torques comandados pelo controlador e sensores para estimar a atitude e desvios na atitude.

Normalmente os veículos espaciais, principalmente satélites artificiais, possuem mais de um tipo de atuador em seus sistemas. Durante uma missão espacial, a seleção entre a utilização de um ou de outro depende de fatores tais como velocidade de atuação, amplitude do ângulo necessário para a manobra de atitude, tempo necessário para a execução da manobra e gasto de energia.

Sistemas compostos por jatos de gás são empregados para deslocamentos em grandes ângulos, normalmente em caráter emergencial, e possuem grande gasto de energia, que neste caso é restrita ao tanque de combustível.

Sistemas compostos por rodas de reação e bobinas magnéticas, por outro lado, são empregados para deslocamentos de pequenos ângulos em maiores períodos de tempo, ou para ajustes “finos” após a utilização de jatos de gás, e possuem pequeno gasto de energia, que é repostada pelos painéis fotovoltaicos.

1.1 Objetivos do projeto

Este trabalho é continuação de projeto desenvolvido em bolsa anterior (Campesato e Carrara, 2011) que visa implementar um protótipo de um sistema de controle de atitude de satélites usando jatos de ar comprimido. Para simular o ambiente espacial, o sistema de controle será implantado numa mesa (plataforma) de mancal aerostático. Como principal objetivo almeja-se conseguir, ao fim do projeto, um ambiente experimental no qual diversas leis de controle baseadas em jatos de gás e utilizando diversos sensores, possam ser testados, tanto para servir como protótipo a um sistema real embarcado em satélites quanto para experimentações de novas técnicas de controle e também para uso acadêmico.

Uma mesa de mancal aerostático, também chamada de plataforma de mancal a ar, ou ainda mesa ou plataforma de mancal esférico, é um dispositivo no qual uma calota esférica sólida geralmente de aço flutua sobre um colchão de ar comprimido, formado em uma cavidade esférica que se ajusta perfeitamente à calota, como mostrado esquematicamente na figura 1.1. A mesa permite simular um ambiente de baixo atrito, semelhante àquele encontrado nas órbitas de satélite em torno da Terra. Ela permite que a plataforma gire livremente em torno do eixo vertical, mas o movimento em torno dos eixos horizontais é limitado pela necessidade da base de suporte.

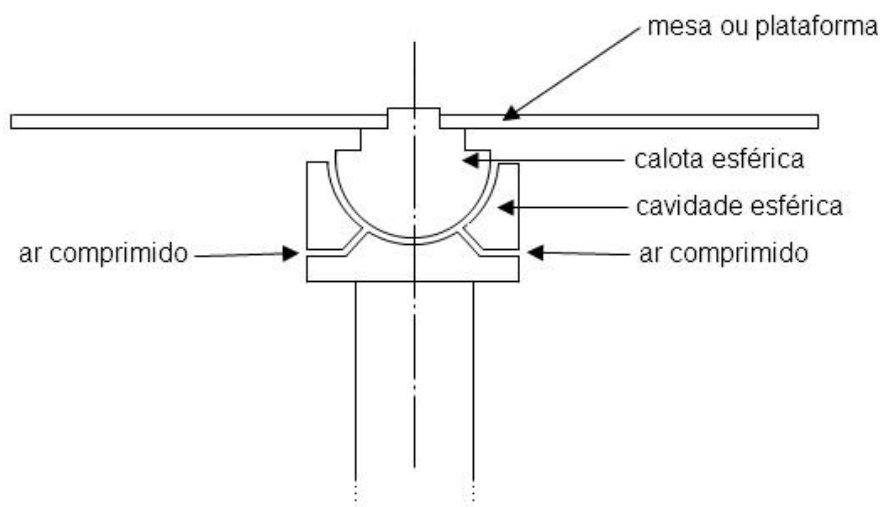


Figura 1.1 – Esquema em corte de um mancal esférico

O Laboratório de Simulação (LabSim) do INPE conta atualmente com duas mesas de mancal a ar. Uma delas foi adquirida recentemente da *Space Eletronics* (USA) e será utilizada no desenvolvimento do sistema de controle embarcado das próximas missões nacionais. A segunda mesa, utilizada neste projeto, foi projetada e construída no INPE (Cardieri e Varotto, 1987), vista nas figuras 1.2 e 1.3, para testar o amortecedor de nutação dos satélites SCD1 e SCD2 (Fonseca e Souza, 1989, 1990).

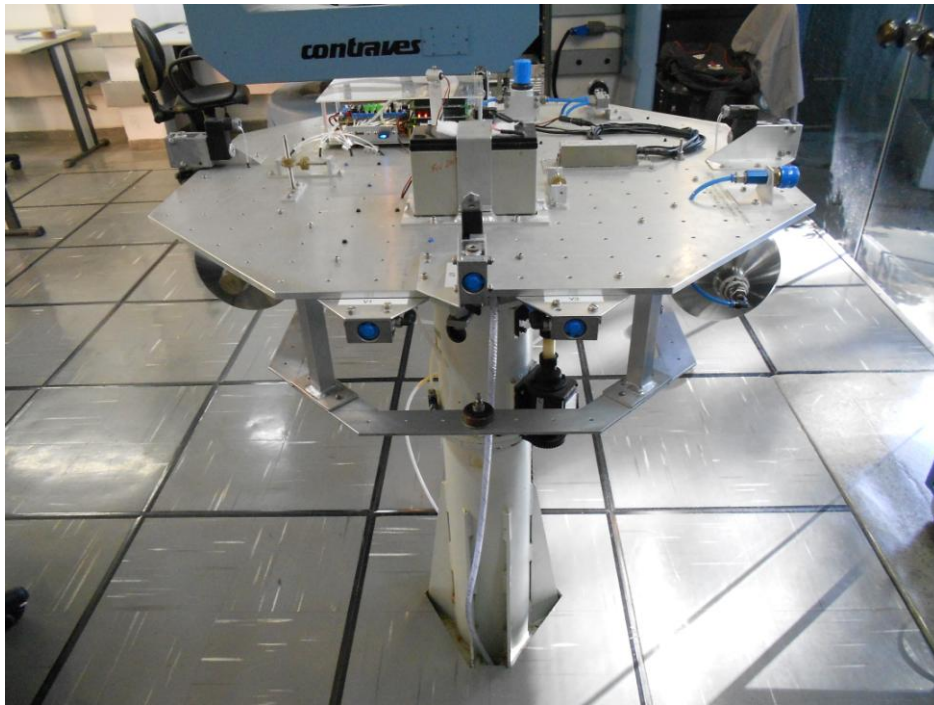


Figura 1.2 – Mesa de mancal a ar.

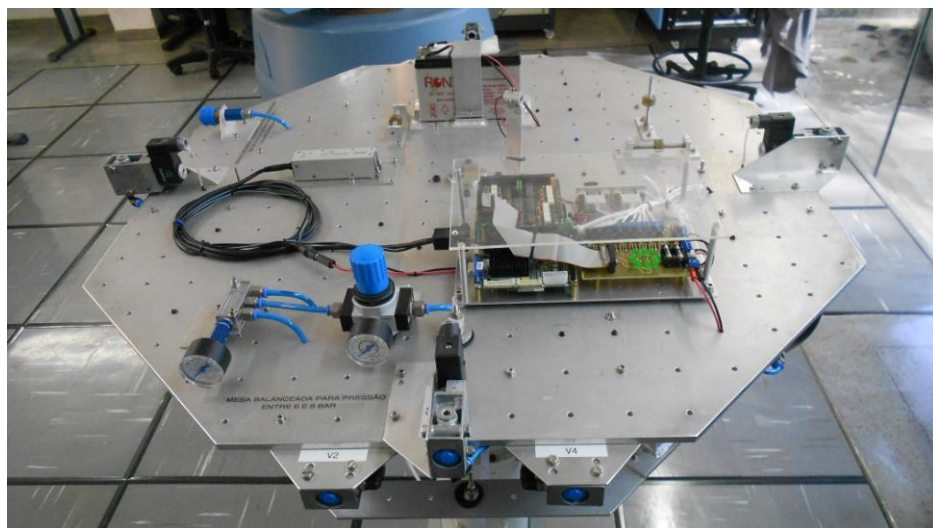


Figura 1.3 – Eletrônica, sensores e circuitos pneumáticos instalados na mesa.

Esta mesa possui total liberdade de rotação em relação a seu eixo vertical (eixo z) e aproximadamente 13° de liberdade em relação a um eixo horizontal qualquer, em ambos os sentidos.

Os principais requisitos que este projeto deverá obedecer são:

- 1) Simular o ambiente espacial numa mesa de mancal aerostático, com torques residuais compatíveis com aqueles gerados pelos jatos de ar;
- 2) Ser capaz de gerar torques em três eixos ortogonais;
- 3) O controle de atitude por jatos de gás deverá ser simulado por meio de jatos de ar comprimido de reservatórios fixados na plataforma e liberados por válvulas pneumáticas, que serão controladas pela eletrônica de controle;
- 4) Prover um ambiente de processamento digital embarcado na plataforma e autônomo;
- 5) A plataforma deverá ser totalmente autônoma para executar sua função;
- 6) Toda e qualquer forma de comunicação do ambiente laboratorial com a plataforma deverá ser feita por meio de telemetria por rádio. Cablagem e linhas de transmissão só poderão ser utilizadas para configuração e cargas da plataforma (ar comprimido, baterias, programas de controle) quando esta não estiver em operação;
- 7) Os torques residuais na plataforma deverão ser minimizados. O experimento com a plataforma não deverá apresentar estabilidade ou instabilidade dinâmica aparente na ausência de controle;
- 8) A distribuição de massas na plataforma deverá assegurar que os eixos principais sejam próximos dos eixos associados aos torques gerados pelas válvulas;
- 9) O experimento deverá realizar sua própria determinação de atitude, que poderá ser tanto em dois eixos quanto em três eixos, dependendo da disponibilidade de sensores.

2 DESCRIÇÃO DOS COMPONENTES

Neste capítulo realiza-se uma breve descrição das partes que irão compor a mesa e suas funcionalidades. Descreve-se a plataforma, a eletrônica de controle e o circuito pneumático. Ao final, realiza-se uma descrição preliminar da disposição dos componentes e sua influência.

O experimento é composto por um sistema pneumático, um transmissor de rádio *wireless* para comunicação entre a mesa e um computador externo, uma bateria para alimentação dos equipamentos eletrônicos, uma unidade inercial, uma eletrônica de controle digital e massas de balanceamento.

2.1. Plataforma

A plataforma ou mesa é construída em chapa de alumínio laminado de 8 mm de espessura em formato octogonal de lados desiguais, possui furos de 5 mm de diâmetro espaçados em 50 x 50 mm para fixar os componentes, e furo central de 80 mm de diâmetro circundo por 4 furos de 5 mm para fixação da meia-esfera, como indicado na figura 2.1.

2.2. Eletrônica de controle

Como eletrônica de controle utilizou-se um PC104 (*FS – Automação & Controle*, 2010). A opção inicial era escolher entre um microcontrolador dsPIC conectado a um kit de desenvolvimento modelo dsPIC30F fabricado pela empresa *Microgenios* (*Microgenios*, 2009), ou o kit Explorer 16 BR dsPIC33F da *Labtools* (*Labtools*, 2010 e *Microchip Technology Inc*, 2005) ou mesmo o PC104. A decisão sobre qual destes seria utilizado baseou-se naquela que provera a maior facilidade de operação, melhor desempenho e maiores possibilidades de interface com sensores e atuadores.

O controlador irá se comunicar por meio de um transmissor rádio-modem com um microcomputador externo (em fase de implementação). A plataforma conta ainda com uma interface de potência entre o controlador e as válvulas solenóides, unidades

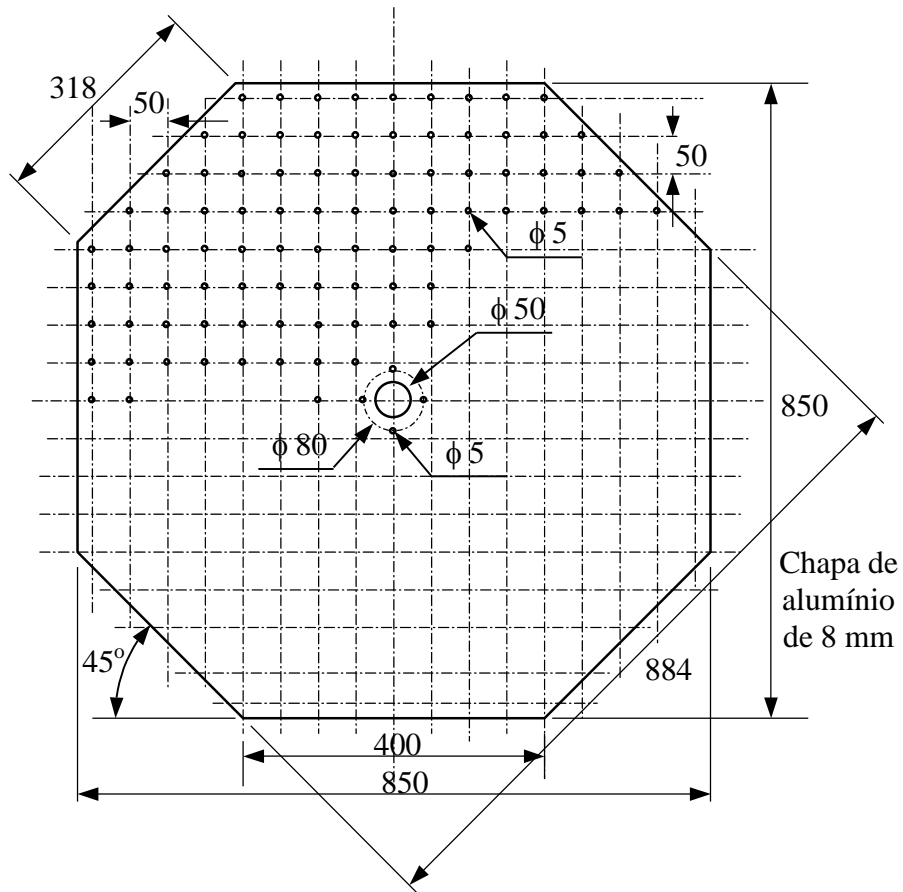


Figura 2.1 – Planta da plataforma

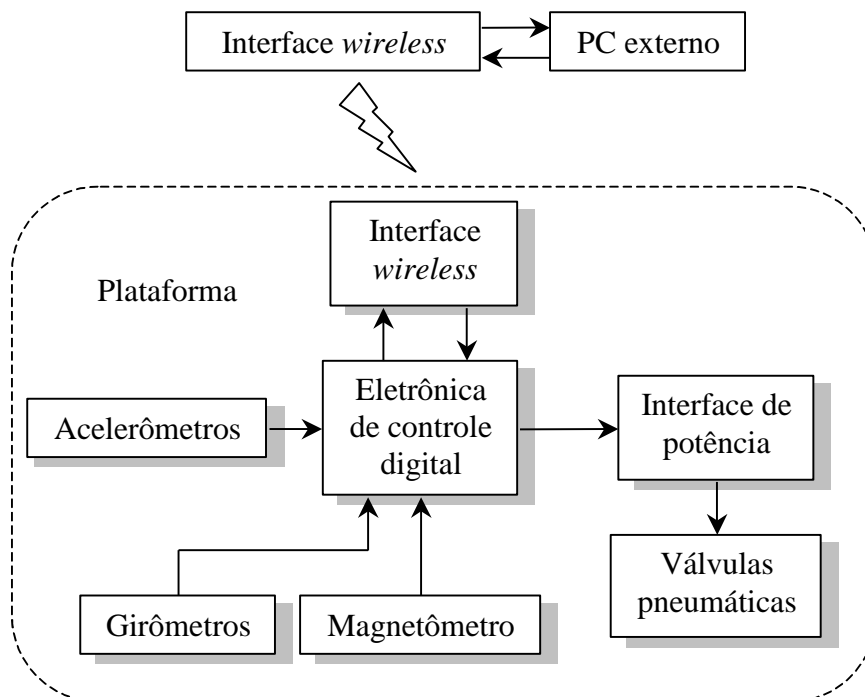


Figura 2.2 – Esquema de conexões eletrônicas do experimento

sensoras (girômetros, acelerômetros e magnetômetros), e uma bateria. A figura 2.2 ilustra o esquema das interfaces entre os equipamentos do experimento.

Na execução do experimento, o computador externo enviará comandos de execução de experimento para a plataforma por meio do rádio-modem. A eletrônica de controle digital (computador embarcado) irá executar a leitura dos elementos sensores e acionará as devidas válvulas solenóides para a execução do controle. O acionamento das válvulas se dará até a plataforma alcançar o posicionamento selecionado pela lei de controle.

Durante o experimento, o computador embarcado enviará para o computador externo a telemetria de posicionamento e velocidades recebida dos elementos sensores.

A unidade inercial AHRS (*Attitude and Heading Reference System*) da *Innalabs* (Innalabs, 2009), visto na figura 2.3, é composta por três giroscópios de estado sólido (MEMS), três acelerômetros MEMS, e três magnetômetros. Ela provê diretamente a atitude em 3 eixos a partir do processamento da tríade de giroscópios, da tríade de acelerômetros, e do magnetômetro tri-axial magneto-resistivo. Este sensor se comunica com o computador de controle por meio de uma interface serial RS-232. O sensor fornece as medidas de atitude em quatérnios e velocidade angular nos 3 eixos.



Figura 2.3 – Sensor AHRS da *Innalabs* (Innalabs, 2009).

2.3. Circuito pneumático

O sistema pneumático é formado por dois reservatórios de ar comprimido, uma válvula de regulação de pressão, manômetro, e oito válvulas pneumáticas solenóides direcionais alinhadas com os eixos ortogonais da plataforma.

A plataforma conta com um conector de alimentação com engate rápido para a carga dos reservatórios, um manômetro que indica a pressão na linha de alimentação dos reservatórios, uma válvula de regulação de pressão junto com um manômetro que indica a pressão de trabalho, e oito válvulas solenóides direcional (+X, -X, +Y, -Y, +Z1, -Z1, +Z2 e -Z2 ou, respectivamente, V8, V7, V5, V6, V1, V2, V3 e V4), as quais agem como atuadores do experimento, fornecendo torques para a plataforma. Um esquema do posicionamento das válvulas e da direção dos jatos de ar é apresentado na figura 2.4. A definição dos eixos ortogonais e posicionamento do centro de massa CM são mais bem elucidados no capítulo 4.

São empregados também dois manômetros, um para a saída da válvula reguladora de pressão, utilizado para o monitoramento da pressão na linha das válvulas direcionais, e outro antes da válvula de regulação de pressão, que servirá para monitoramento da pressão remanescente nos reservatórios durante a operação da plataforma.

O diagrama do circuito pneumático é apresentado na figura 2.5.

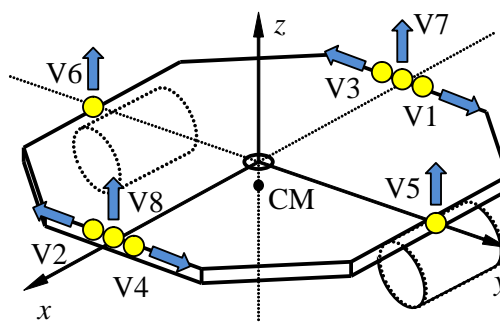


Figura 2.4 – Esquema do posicionamento das válvulas, do centro de massa CM aproximado (centro da meia-esfera do mancal), e a direção dos jatos de ar.

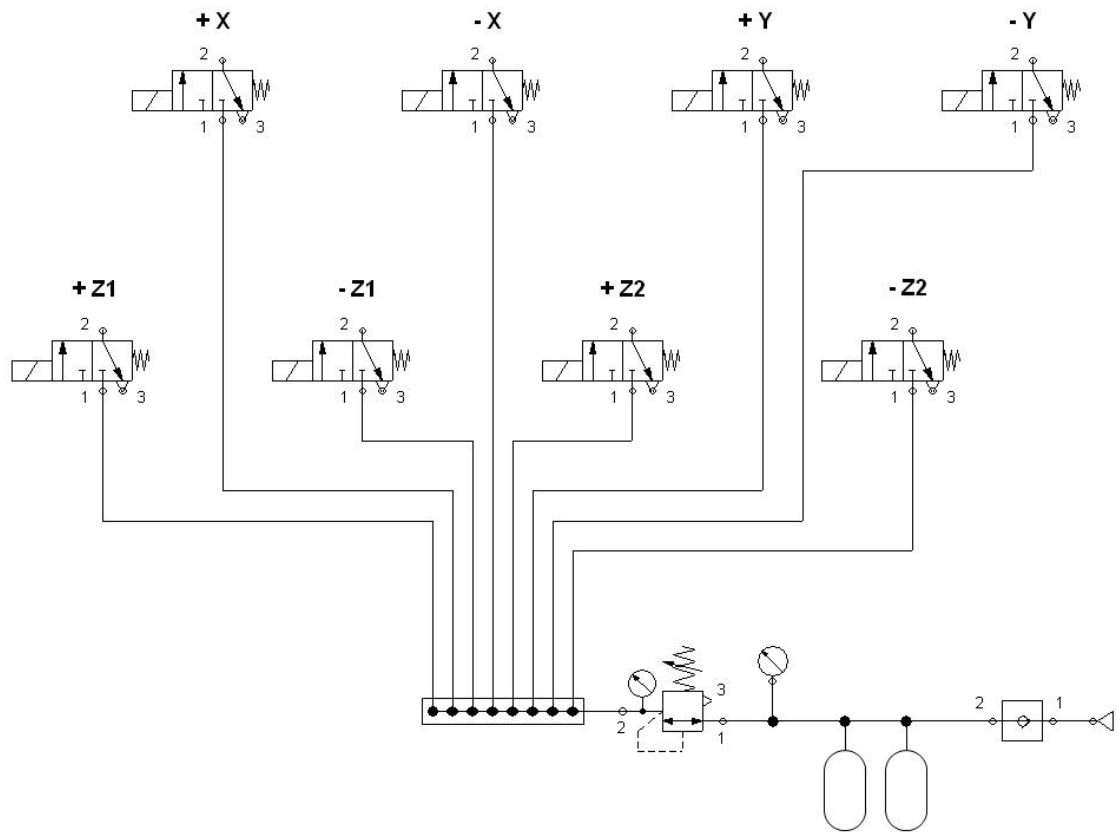


Figura 2.5 – Circuito pneumático da plataforma.

2.4. Disposição preliminar dos componentes

Os diversos componentes fixados na mesa foram dispostos de maneira a fazer com que o centro de massa da plataforma fique o mais próximo possível do centro geométrico da meia-esfera do mancal aerostático, reduzindo assim torques residuais e tendências de movimento.

Os elementos atuadores foram presos na mesa de forma a proporcionarem um alto torque com mínimo consumo de ar durante sua operação, ou seja, na borda da plataforma. Também, foram alinhados com os eixos principais de inércia, como será mostrado adiante.

Os reservatórios pneumáticos foram instalados na parte inferior da mesa para manter a linha entre seus centros perto do centro da esfera do mancal e com isso minimizar o

efeito da alteração na posição do centro de massa com a quantidade de ar presente nos reservatórios. Os demais componentes foram dispostos de maneira a contrabalancear a plataforma em relação aos componentes já fixados, levando o centro de massa próximo ao centro da calota esférica.

Finalmente, foram fixadas massas de balanceamento fixas e três pequenas massas de balanceamento com ajustes de posição reguláveis, uma para cada eixo ortogonal, para um ajuste fino do centro de massa da plataforma.

3 TORQUES INERENTES À MESA DE MANCAL A AR

Para que o sistema de mancal a ar simule o comportamento do satélite no espaço, é necessário que os torques presentes durante a operação da mesa sejam de magnitude compatível com aqueles presentes no ambiente espacial. Um satélite de dimensões e massa medianas em órbita de 700 km de altitude sofre torques ambientais da ordem de 10^{-6} Nm. Porém, num ambiente de laboratório, os torques presentes são várias ordens de magnitude maiores. Torna-se, portanto, imperativo minimizá-los. A mesa de mancal a ar está sujeita a basicamente três tipos de torque residuais:

- a) Torque de atrito da mesa com o ar atmosférico, quando possuir velocidade de rotação não nula;
- b) Torque de atrito residual no mancal a ar; e
- c) Torque devido ao desbalanceamento da mesa, em virtude do centro de massa não coincidir com o centro da esfera.

O torque aerodinâmico é do tipo viscoso, e geralmente tem um comportamento quadrático com a velocidade angular. Para baixas velocidades pode-se considerá-lo linear, cuja constante de proporcionalidade deve ser obtida experimentalmente. Isto permitirá calcular a velocidade máxima a ser empregada nos experimentos, de forma a assegurar que os torques oriundos do atrito sejam compatíveis com os torques de controle.

O torque de atrito residual é extremamente difícil de ser mensurado ou mesmo modelado, pois sua magnitude é extremamente baixa, talvez mesmo inferior a 10^{-6} Nm. Além disso, pode depender da orientação da mesa em relação ao mancal. Sua presença é notada apenas quando os demais torques são minimizados, e possui um caráter aparentemente errático, em virtude de turbilhonamentos que ocorrem quando o ar pressurizado flui pelo mancal.

O torque devido ao desbalanceamento é sem dúvida o mais importante, pois sua magnitude supera facilmente os demais. A título de comparação, percebe-se que uma massa de um grama (uma pequena arruela, por exemplo), causa um torque de magnitude de $4 \cdot 10^{-4}$ Nm quando posicionada na borda da mesa. Logo, um balanceamento preciso é

altamente recomendável. Para alcançar tal precisão de balanceamento, deve-se evitar o uso de materiais flexíveis ou com partes móveis. Infelizmente, não há como eliminar tais materiais. De fato, as mangueiras das linhas de abastecimento dos reservatórios e das válvulas são todas flexíveis. Minimiza-se esta flexibilidade fixando-as com braçadeiras onde for possível. Contudo, as válvulas pneumáticas possuem partes móveis, e, embora seja possível estimar sua influência no movimento da mesa, são ainda assim inevitáveis. Há, ainda, outro fator a ser considerado, que é a migração do centro de massa da mesa quando os reservatórios de ar forem gradativamente esvaziados. Este é sem dúvida o efeito predominante no balanceamento, como será mostrado adiante.

4 LEVANTAMENTO DE PARÂMETROS

Neste capítulo realiza-se o levantamento de alguns parâmetros de funcionamento da plataforma aerostática. Estabelece-se o sistema de coordenadas fixas na mesa, discute-se o posicionamento do centro de massa, a massa de ar contida nos reservatórios na mínima e na máxima pressão de operação, e as forças e torques fornecidas pelas válvulas pneumáticas.

4.1. Definição dos eixos ortogonais, das massas de balanceamento, e posicionamento do centro de massa

O problema de distribuição de massa na mesa não é restrito apenas à posição do centro de massa. A orientação dos eixos principais de inércia da parte móvel é igualmente importante. De fato, considerando que um sólido não rígido em rotação num eixo qualquer tende, por dissipação de energia interna, a girar em torno do eixo principal de maior inércia, então deve-se fazer com que o sistema de referência da mesa, no qual os atuadores são posicionados e orientados, seja coincidente com os eixos principais. Assim garante-se que os torques gerados pelos atuadores estejam alinhados com os eixos principais de forma a provocar o movimento esperado da mesa.

A determinação experimental do centro de massa e inércia da mesa, com os equipamentos já instalados, requer instrumentos complexos. Uma estimativa ainda que grosseira pode, contudo, ser feita com informações acerca das dimensões, massa e posição dos diversos equipamentos. Para isso será necessário definir um sistema de eixos ortogonais fixado à mesa. Considera-se que a origem esteja situada no centro do octógono da estrutura principal, na superfície superior da chapa de alumínio. O eixo z , vertical, é perpendicular ao plano da mesa e passa, teoricamente, pelo centro do mancal semi-esférico. O eixo x coincide com a superfície superior da mesa, está contido num plano de simetria do octógono e aponta na direção onde está fixado o regulador de pressão (aponta no sentido da válvula V8 ou +X). A Tabela 4.1 apresenta uma relação de equipamentos instalados na mesa, sua massa e posição. Com base nesta tabela, pode-se calcular o centro de massa aproximado, já que o cálculo preciso deveria levar em conta não apenas os equipamentos instalados, mas também os suportes e parafusos de

fixação. O cálculo aproximado servirá para determinar o contrapeso necessário para levar o centro de massa para uma posição mais próxima do centro de rotação.

Tabela 4.1 – Massa e posição dos equipamentos na mesa

Equipamento	Massa (kg)	Posição x (m)	Posição y (m)	Posição z (m)
Mesa	14,58	0,0	0,0	-0,004
Mancal esférico	13,10	0,0	0,0	-0,042
Reservatório -Y	3,76	-0,025	-0,350	-0,123
Ar (tanque -Y) a 2 bar	0,0058	-0,025	-0,350	-0,123
Ar (tanque -Y) a 12 bar	0,0643	-0,025	-0,350	-0,123
Reservatório +Y	3,74	0,025	0,350	-0,123
Ar (tanque +Y) a 2 bar	0,0058	0,025	0,350	-0,123
Ar (tanque +Y) a 12 bar	0,0643	0,025	0,350	-0,123
Regulador de pressão	0,4852	0,290	-0,075	0,030
Distribuidor 8 vias	0,4299	0,280	0,150	0,020
Distribuidor 3 vias	0,166	0,310	-0,210	0,025
Válvula +X (V8)	0,3171	0,420	-0,005	0,022
Válvula -X (V7)	0,3171	-0,420	0,005	0,022
Válvula +Y (V5)	0,3171	0,005	0,420	0,022
Válvula -Y (V6)	0,3171	-0,005	-0,420	0,022
Válvula +Z1 (V1)	0,3262	0,420	-0,095	-0,023
Válvula +Z2 (V3)	0,3262	-0,420	0,095	-0,023
Válvula -Z1 (V2)	0,3262	0,420	0,095	-0,023
Válvula -Z2 (V4)	0,3262	-0,420	-0,095	-0,023
Bocal de alimentação	0,1214	-0,175	-0,370	0,027
Balanceamento X	0,0746	0,000	0,255	0,015
Balanceamento Y	0,0746	0,195	0,200	0,015
Balanceamento Z	0,0607	0,025	0,150	0,045
Bateria	2,270	-0,100	0,0	0,048
Eletrônica				
Unidade sensora	0,5229			
Radio Modem				
Suporte do balanceamento	1,420	0,000	0,000	-0,260
Colunas do suporte	1,0724	0,000	0,000	-0,133

Obs.:

1. Exceto pela massa da mesa, que foi calculada, todas as demais massas foram mensuradas.
2. O posicionamento refere-se ao centro de massa, do componente, e foi estimado com base no centro geométrico, com precisão da ordem de 10 mm.
3. As massas assinaladas como Balanceamento X, Y e Z são as massas para ajuste do balanceamento fino, fixadas à mesa antes do processo de balanceamento.

A massa da plataforma pode ser estimada a partir do seu volume. A área da superfície é calculada por (figura 2.1):

$$A = 0,850^2 - (0,850-0,400)^2/2 - \pi 0,050^2/4 - 266 \pi 0,005^2/4 = 0,6141 \text{ m}^2,$$

no qual o primeiro termo corresponde ao quadrado que envolve a mesa, o segundo aos cantos removidos do quadrado, o terceiro ao furo central para alinhamento e o quarto aos 266 furos para fixação de equipamentos.

A massa pode agora ser calculada por meio de:

$$m_m = \rho_{al} A e$$

onde ρ_{al} é a densidade do alumínio ($\rho_{al} = 2967 \text{ kg/m}^3$) e e é a espessura da chapa ($e = 8 \text{ mm}$). Com isso tem-se $m_m = 14,58 \text{ kg}$.

Em virtude deste projeto encontrar-se ainda em desenvolvimento, a posição de alguns componentes ainda não foi definida, bem como não foram realizadas as medições de suas massas para a estimativa mais precisa do centro de massa total da plataforma.

A mesa deverá ser balanceada de duas formas: balanceamento estático e balanceamento dinâmico. No balanceamento estático procura-se fazer com que o centro de massa da mesa coincida com o centro do mancal esférico, ou seja, com o centro da esfera. No balanceamento dinâmico, ajustam-se os momentos de inércia de forma a fazer com que os eixos principais de inércia sejam paralelos com os eixos geométricos fixados na mesa. O processo de balanceamento será feito em 3 fases:

- 1) Na primeira fase serão calculadas massas de contrapeso, com base nas medições de massa dos equipamentos a serem instalados e suas posições, de forma a se ter um balanceamento inicial, ainda que impreciso. Estas massas serão então produzidas e fixadas à mesa.
- 2) Procede-se, na segunda fase, a um ajustamento preciso do balanceamento estático por meio do acréscimo ou retirada de pequenas massas nas posições

dos contrapesos. Para isso pode-se detectar visualmente a tendência de movimentação da plataforma, e corrigir o movimento na direção contrária. Outra forma consiste em medir o movimento utilizando os sensores instalados na mesa. Esta técnica permite calcular de forma mais precisa as pequenas massas de ajuste do contrapeso. O balanceamento dinâmico será efetuado de forma semelhante, porém com a mesa dotada de alguma velocidade angular ao redor do eixo z. Um possível movimento de cone será detectado pelos sensores ou por meio de observação do movimento usando um laser refletido na mesa. Novamente, as massas de contrapeso podem ser calculadas em função do ângulo do movimento cônico.

- 3) Finalmente, na terceira fase procura-se eliminar qualquer tendência de movimento ainda restante do balanceamento estático por meio do ajuste na posição das massas de balanceamento fino. Nesta fase o balanceamento dinâmico não será mais ajustado, mesmo que o balanceamento fino modifique, em certo grau, as direções dos eixos principais.

O cálculo das massas de contrapeso é mostrado a seguir.

O centro de massa do conjunto todo, excetuando as massas de balanceamento, pode ser calculado por:

$$\mathbf{r}_c = \frac{1}{M} \sum_k m_k \mathbf{r}_k ,$$

onde m_k e \mathbf{r}_k ($k = 1, 2, \dots$) representam as massas e suas posições na plataforma, conforme mostrado na Tabela 4.1, e $M = \sum_k m_k = 41,4356$ kg é a massa total da plataforma. Um cálculo preliminar e incompleto fornece para \mathbf{r}_c o valor:

$$\mathbf{r}_c = [0,0019 \quad -0,0004 \quad -0,0335]^T \text{ m}$$

Para efetuar o balanceamento estático e dinâmico, será necessário fixar 6 massas em posições específicas, dadas por \mathbf{r}_i , $i = 1, \dots, 6$. As posições destas massas serão selecionadas posteriormente, quando houver uma definição acerca da posição da eletrônica, unidade sensora e rádio modem. Quaisquer 3 massas de balanceamento não

podem ser colineares, e 4 massas quaisquer não podem ser coplanares. Para o ajuste do centro de massa foi preparado um suporte para as massas de balanceamento, cujo desenho é mostrado no Apêndice A. Este suporte é fixado à mesa por meio de quatro colunas, na posição inferior, de forma a contrabalançar a massa da plataforma que fica numa posição elevada com relação ao centro da esfera.

Deseja-se que o centro de massa da plataforma (incluindo as massas de balanceamento) coincida com o centro do mancal, cuja posição é:

$$\mathbf{r}_{cm} = [0,000 \quad 0,000 \quad -0,042]^T \text{ m}$$

Se m_i , $i = 1, \dots, 6$, forem as massas de balanceamento, tem-se então a condição para o balanceamento estático:

$$M \mathbf{r}_c + \sum_{i=1}^6 m_i \mathbf{r}_i = \left(M + \sum_{i=1}^6 m_i \right) \mathbf{r}_{cm},$$

que pode ser reescrita como:

$$\sum_{i=1}^6 m_i \mathbf{p}_i = M (\mathbf{r}_{cm} - \mathbf{r}_c).$$

onde $\mathbf{p}_i = \mathbf{r}_i - \mathbf{r}_{cm}$. Esta relação pode também ser posta na forma vetorial, ao admitir-se que \mathbf{m} seja um vetor dado por $\mathbf{m} = [m_1 \quad \dots \quad m_6]^T$:

$$\mathbf{P} \mathbf{m} = M (\mathbf{r}_{cm} - \mathbf{r}_c),$$

onde a matriz \mathbf{P} tem dimensão 3×6 , cujas colunas são formadas pelos vetores \mathbf{p}_i :

$$\mathbf{P} = (\mathbf{p}_1 \quad \dots \quad \mathbf{p}_6)$$

O balanceamento dinâmico exige a fixação de 3 massas adicionais, de forma que as massas do balanceamento estático influem no balanceamento dinâmico e vice-versa. Isto implica em que o cálculo destas massas deva ser feito em conjunto. As massas do

balanceamento dinâmico devem ser preferencialmente fixadas nos planos cartesianos. Porém, em virtude da presença das válvulas pneumáticas nestas posições, adota-se então:

$$\begin{aligned} \mathbf{r}_1 &= [0,400 \quad 0,000 \quad -0,250]^T \\ \mathbf{r}_2 &= [-0,400 \quad 0,000 \quad -0,250]^T \\ \mathbf{r}_3 &= [0,000 \quad -0,300 \quad -0,250]^T, \\ \mathbf{r}_4 &= [-0,300 \quad 0,300 \quad 0,000]^T \\ \mathbf{r}_5 &= [-0,300 \quad -0,300 \quad 0,000]^T \\ \mathbf{r}_6 &= [0,300 \quad -0,300 \quad 0,000]^T, \end{aligned}$$

A figura 4.1 mostra as posições das massas de balanceamento no sistema fixado à plataforma.

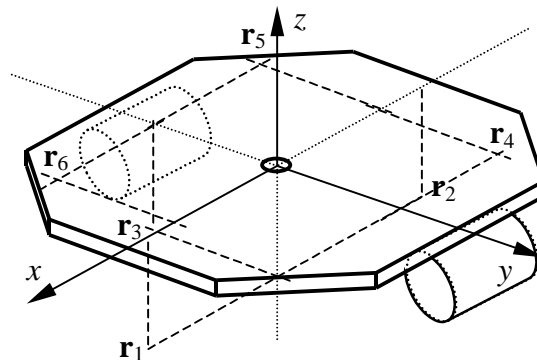


Figura 4.1 – Posição das massas para balanceamento estático e dinâmico na plataforma

Se \mathbf{J} for a matriz de inércia da plataforma, calculada com base nas massas e posições dos equipamentos, então o alinhamento dos eixos principais com o sistema da plataforma irá exigir que a matriz de inércia \mathbf{I} resultante após o balanceamento seja diagonal. Ambas as inércias devem se referir ao centro da esfera. Um ponto de massa m fixado a uma posição \mathbf{r} terá uma matriz de inércia dada por (Hughes, 1986):

$$\mathbf{I}_m = m(\mathbf{r}^T \mathbf{r} \mathbf{1} - \mathbf{r} \mathbf{r}^T),$$

onde $\mathbf{1}$ é uma matriz identidade de ordem 3. O balanceamento dinâmico fornece então a relação:

$$\mathbf{I} = \mathbf{J} + \sum_{i=1}^6 m_i (\mathbf{p}_i^T \mathbf{p}_i \mathbf{1} - \mathbf{p}_i \mathbf{p}_i^T),$$

sendo $\mathbf{p}_i = \mathbf{r}_i - \mathbf{r}_{cm}$. Uma vez que

$$\mathbf{J} = \begin{pmatrix} J_x & J_{xy} & J_{xz} \\ J_{xy} & J_y & J_{yz} \\ J_{xz} & J_{yz} & J_z \end{pmatrix}, \text{ e}$$

$$\mathbf{I} = \begin{pmatrix} I_x & 0 & 0 \\ 0 & I_y & 0 \\ 0 & 0 & I_z \end{pmatrix},$$

com I_x , I_y , e I_z quaisquer, então o balanceamento irá fornecer 3 equações referentes aos elementos fora da diagonal principal da matriz de inércia (produtos de inércia), dadas por:

$$\begin{aligned} 0 &= J_{xy} - \sum_{i=1}^6 m_i p_{ix} p_{iy}, \\ 0 &= J_{xz} - \sum_{i=1}^6 m_i p_{ix} p_{iz}, \\ 0 &= J_{yz} - \sum_{i=1}^6 m_i p_{iy} p_{iz}. \end{aligned}$$

nas quais p_{ix} , p_{iy} e p_{iz} são as coordenadas do vetor \mathbf{p}_i . Estas relações podem igualmente ser colocadas na forma matricial, que fica:

$$\mathbf{Qm} = \mathbf{J}_v,$$

sendo

$$\mathbf{Q} = \begin{pmatrix} p_{1x} & p_{1y} & \cdots & p_{6x} & p_{6y} \\ p_{1x} & p_{1z} & \cdots & p_{6x} & p_{6z} \\ p_{1y} & p_{1z} & \cdots & p_{6y} & p_{6z} \end{pmatrix}, \mathbf{J}_v = \begin{pmatrix} J_{xy} \\ J_{xz} \\ J_{yz} \end{pmatrix}.$$

Nota-se que momentos principais de inércia I_x , I_y e I_z podem ser quaisquer, e por isso não impõem condições adicionais às massas de contrapeso.

Reunindo agora as expressões do balanceamento estático e dinâmico numa única expressão, tem-se:

$$\begin{pmatrix} \mathbf{P} \\ \mathbf{Q} \end{pmatrix} \mathbf{m} = \begin{pmatrix} M (\mathbf{r}_{cm} - \mathbf{r}_c) \\ \mathbf{J}_v \end{pmatrix},$$

que pode ser resolvida e fornece:

$$\mathbf{m} = \begin{pmatrix} \mathbf{P} \\ \mathbf{Q} \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} M (\mathbf{r}_{cm} - \mathbf{r}_c) \\ \mathbf{J}_v \end{pmatrix}$$

A matriz de inércia \mathbf{J} do conjunto será calculada por:

$$\mathbf{J} = \sum_{k=1}^N \mathbf{J}_k + m_k (\mathbf{p}_k^T \mathbf{p}_k \mathbf{1} - \mathbf{p}_k \mathbf{p}_k^T),$$

onde \mathbf{J}_k são as inércias dos elementos individuais da plataforma relativos ao seus respectivos centros de massa e \mathbf{p}_k a posição destes centros em relação ao centro de rotação. Exceto pelas inércias do mancal esférico, do tampo da mesa, da bateria, dos reservatórios e do suporte das massas de balanceamento, todas as demais massas serão consideradas pontuais. Sabe-se que esta simplificação provocará um erro na inércia proporcional a $(r/R)^2$, no qual r representa uma dimensão típica do corpo girando a uma distância R do centro de rotação. Se r for muito menor do que R o erro cometido será pequeno. O cálculo das matrizes de inércia daqueles equipamentos é apresentado no Apêndice A.

4.2. Massa de ar nos reservatórios

A lei dos gases perfeitos fornece a relação:

$$pV = \frac{m}{M} RT$$

sendo p a pressão (absoluta), V o volume, m a massa, R é a constante dos gases ($R = 8.314472 \text{ m}^3 \text{ Pa} / \text{K mol}$), M é a massa molar do gás, e T é a temperatura absoluta. A relação $n = m / M$ é conhecida como número de mols.

Para o experimento, tem-se

- Massa molar do ar: $M = 28,98 \text{ g/mol}$ (*The Engineering ToolBox*, 2005)
- Temperatura: $T = 25^\circ\text{C} = 298^\circ\text{K}$
- Volume total dos reservatórios: $V = 10 \text{ l}$
- Pressão absoluta mínima de operação $p_{\min} = 2 \text{ bar} = 2 \cdot 10^5 \text{ Pa}$
- Pressão absoluta máxima de operação $p_{\max} = 12 \text{ bar} = 12 \cdot 10^5 \text{ Pa}$

A massa de ar nos reservatórios e na pressão mínima resulta em:

$$m_{\min} = p_{\min} V M / R T = 0,0234 \text{ kg}$$

e na pressão máxima é:

$$m_{\max} = p_{\max} V M / R T = 0,1403 \text{ kg}$$

A massa de ar a ser considerada no cálculo deve ser igual à diferença entre a massa de ar no reservatório e a massa de ar deslocada (empuxo), que vale 0,0117 kg. Logo, tem-se

$$\begin{aligned} \Delta m_{\min} &= 0,0234 - 0,0117 = 0,0117 \text{ kg}, \\ \Delta m_{\max} &= 0,1404 - 0,0117 = 0,1287 \text{ kg}, \end{aligned}$$

sendo que cada reservatório armazena metade desta massa. Estes valores já foram incluídos na Tabela 4.1. Uma estimativa do deslocamento do centro de massa da plataforma quando o reservatório é esvaziado (da pressão máxima para a pressão mínima) forneceu um valor de 0,2 mm na direção z. Embora este deslocamento provoque um desbalanceamento na plataforma, considera-se que a mudança seja aceitável por ser pequena.

4.3. Força e torque nas válvulas

A vazão nominal da válvula é de 500 l/min (Festo Automação Ltda, 2002) com pressão de trabalho de 1,5 a 8 bar. Supondo uma pressão de operação relativa de 2 bar, segundo o gráfico da figura 4.2, com um consumo de 500 l/min tem-se que o diâmetro da abertura da válvula deve ser um pouco maior do que 4 mm. Adotando então um diâmetro de 4 mm, a força exercida pela descarga da válvula é de

$$F = p A$$

onde A é a área da abertura, e resulta

$$F = 3,77 \text{ N.}$$

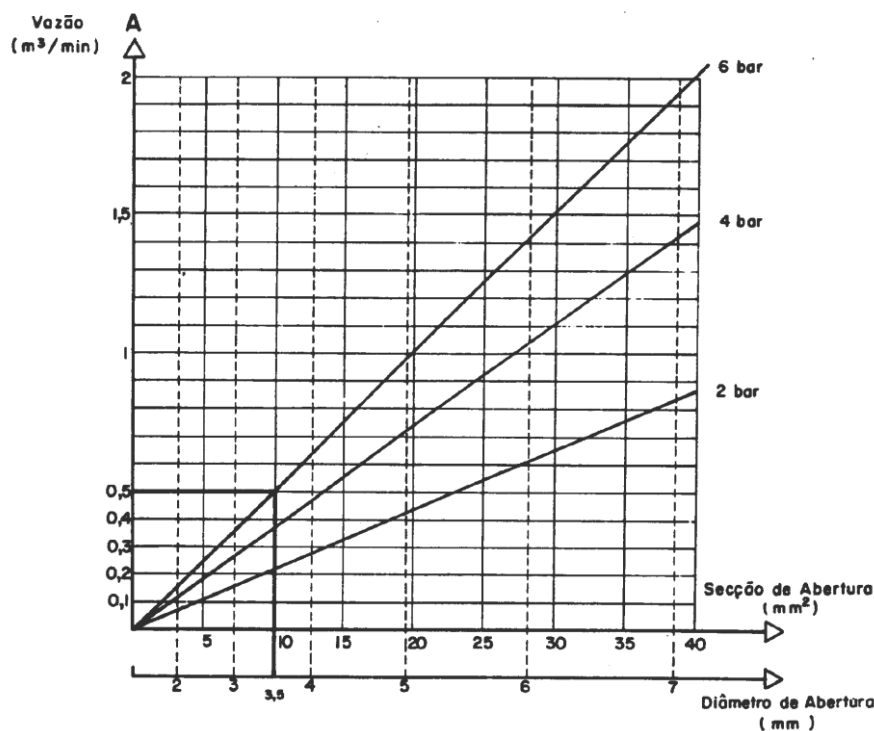


Figura 4.2 – Gráfico de vazão em função do diâmetro de abertura (Bigaton, 2010)

As válvulas serão fixadas de forma a fazer com que a linha de ação da força fique a uma dada distância do eixo de simetria (vertical). Esta distância é dada por (ver figura 2.1 e figuras dos suportes de fixação das válvulas no Apêndice B):

$$r = 400 + 65 - 22 = 443 \text{ mm.}$$

Logo, o torque gerado é de

$$T_q = F r = 1,67 \text{ Nm,}$$

que é um valor muito alto. Em satélites de até 500 kg, o torque gerado por propulsores em geral fica compreendido entre 0,1 Nm a 1 Nm. Para reduzir o torque e também o consumo, será adotado um orifício de abertura de 0,8 mm. Para isso foram usinados furos em tampões de retorno de válvulas, sendo posteriormente fixados na abertura de saída delas. Assim, tem-se que a força irá resultar $F = 0,1 \text{ N}$, e o torque $T_q = 0,0445 \text{ Nm}$, cuja magnitude é compatível como experimento, além de prover um menor consumo de ar.

5 BALANCEAMENTO

Neste capítulo apresenta-se a metodologia utilizada para realizar o balanceamento estático da mesa de mancal a ar.

5.1. Metodologia de balanceamento estático

Estando todos os componentes já fixados na mesa de mancal a ar, esta apresentou centro de gravidade (CG) acima do centro da meia esfera do mancal e relativamente deslocado em relação ao centro do plano formado pela plataforma (plano x - y), comportando-se como um pêndulo invertido.

Dessa forma, o objetivo do processo de balanceamento foi rebaixar e centralizar o centro de massa CM (consequentemente também o centro de gravidade) até este posicionar-se o mais próximo possível do centro geométrico da meia esfera do mancal, a fim de que o sistema não apresentasse torques ou movimentos relativos aparentes, isto é, não apresentasse movimentos característicos de pêndulo simples ou pêndulo invertido com o sistema em funcionamento.

Uma vez que as partes móveis e flexíveis influenciam no posicionamento do centro de gravidade e massa, buscou-se inicialmente fixar à plataforma todos os cabeamentos e mangueiras das linhas de abastecimento dos reservatórios e das válvulas utilizando-se braçadeiras plásticas de nylon, a fim de minimizar este efeito. Entretanto, como mencionado na seção 4.1, não há como evitar a influência das partes móveis das válvulas, bem como a migração do centro de massa da mesa quando os reservatórios de ar forem gradativamente esvaziados, tendo-se assim que conviver com estes efeitos.

Os locais escolhidos para fixação das massas de balanceamento foram quatro pontos simétricos do suporte das massas de balanceamento, nos planos x - z e y - z , de tal forma a alinhá-las com os eixos coordenados e eixos principais de inércia.

Preso exatamente acima da mesa de mancal a ar, no teto do laboratório *LabSim* do INPE e relativamente alinhado com o suporte vertical da mesa, encontra-se um laser fixado no centro de um alvo com escala graduada em ângulos (Figura 5.1 *a* e *b*). Este feixe do

laser passa pelo centro do alvo e aponta para baixo, na direção da mesa, onde é refletido por um espelho fixado no centro da plataforma sobre sua superfície superior. Desta forma, a luz proveniente do laser é refletida no espelho e incide no alvo, podendo-se assim mensurar o desnivelamento da plataforma, bem como observar o movimento aparente desta tendo-se como base a posição do ponto iluminado pela luz do laser sobre o alvo.

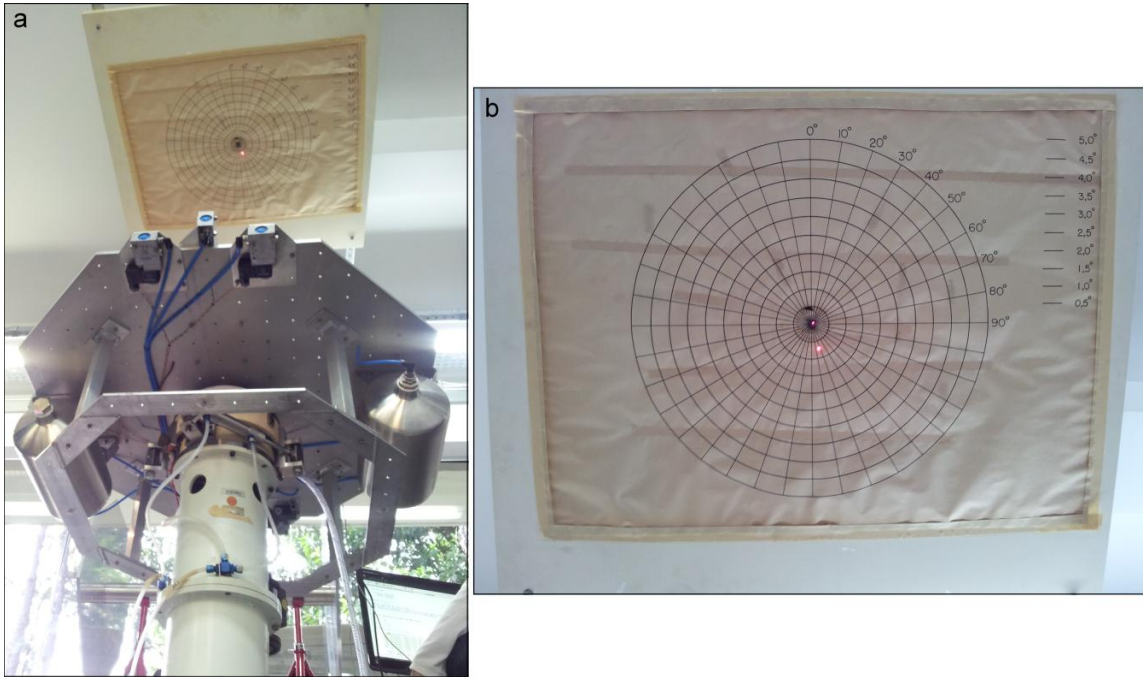


Figura 5.1.a) Mesa de mancal a ar e alvo com escala graduada fixada no teto do *LabSim*.

b) Alvo com escala graduada com laser no centro e ponto luminoso refletido da mesa.

Como o laser não se encontra alinhado exatamente com o eixo z da plataforma, foi preciso utilizar um nível de precisão para posicionar a mesa o mais próximo possível da horizontal em relação aos eixos x e y , e, em seguida, marcar com uma caneta o ponto em que se encontrava a reflexão da luz do laser sobre o alvo com escala graduada. Este ponto é a referência para o balanceamento da mesa, sendo que quando o CG estiver acima do centróide da meia esfera do mancal, este deve ser o ponto de equilíbrio instável. De forma inversa, caso CG estiver a baixo do centróide da meia esfera, este deve ser o ponto de equilíbrio estável.

Ligando-se o ar comprimido do mancal para liberar a plataforma aerostática, primeiramente buscou-se trazer o centro de massa para baixo do centro geométrico do

mancal e alinhá-lo com a linha vertical que passa pelo centróide da meia esfera do mancal a fim de que a plataforma aerostática passasse a se comportar como um pêndulo simples em relação aos eixos x e y , mantendo-se o ponto de referência marcado no alvo como ponto de equilíbrio estável (primeira etapa). Feito isso, seria então necessário retirar massa simetricamente aos quatro locais de fixação das massas de balanceamento para elevar o CG até este coincidir com o centróide de meia esfera do mancal aerostático (segunda etapa). Completado esta etapa, a mesa não deveria apresentar movimento relativo aparente.

Na primeira etapa adicionou-se massas de balanceamento relativamente grandes para trazer o CG da mesa para baixo do centróide do mancal, de tal forma a levar o ponto sobre o alvo formado pela luz do laser o mais próximo possível do ponto de referência. Feito isto, dada uma pequena perturbação no sistema, este deve oscilar em torno do ponto de referência, tal como o comportamento de um pêndulo simples.

Na segunda etapa retirou-se gradativamente e simetricamente pequenas massas (arruelas) dos quatro locais de fixação das massas de balanceamento a fim de elevar o CG até este coincidir com o centróide de meia esfera do mancal aerostático. Neste processo, quanto mais massas eram removidas e mais se aproximava o CG ao centro do mancal, dada uma pequena perturbação no sistema, maior era também a amplitude de oscilação da mesa, visualizado pela luz do laser em relação ao ponto de referência.

Teoricamente, alcançando-se o objetivo de coincidir o CG com o centro do mancal, a mesa não deveria mais apresentar oscilação e nem movimento aparente de pêndulo simples ou invertido, e, neste caso, dada uma pequena perturbação, a plataforma deveria manter o movimento imposto por esta perturbação. Contudo, possuindo-se agora torque de desbalanceamento extremamente baixo, os torques de atrito da mesa com o ar atmosférico e torque de atrito residual no mancal a ar ganham amplitude significativa em relação ao primeiro.

Como citado no capítulo 3, não há como reduzir estes torques, entretanto, há como mensurá-los. Para baixas velocidades, torques de atrito da mesa com o ar atmosférico podem ser considerados lineares, cuja constante de proporcionalidade deve ser obtida experimentalmente em trabalhos futuros, permitindo calcular a velocidade máxima a ser

empregada nos experimentos. O torque de atrito residual é extremamente difícil de ser mensurado ou mesmo modelado, além de poder depender da orientação da mesa em relação ao mancal. Este possui um caráter aparentemente errático em virtude de turbilhonamentos que ocorrem quando o ar pressurizado flui pelo mancal.

Entretanto, como estes torques possuem amplitudes relativamente baixas, pode-se conviver com eles na execução de experimento durante os procedimentos de implementação e desenvolvimento da mesa. Contudo, é desejável que estes torques sejam mensurados em trabalhos futuros a fim de estes serem levados em contas na análise de resultados.

Devido aos movimento permitidos pela mesa, pode-se afirmar que o balanceamento nas direções do plano da mesa (x e y) pode ser realizado facilmente, mas é bastante difícil distinguir se o centro de massa encontra-se acima ou abaixo do centróide da esfera (eixo z). Para evidenciar este desalinhamento a mesa foi posta a girar manualmente sobre seu eixo z , mas de forma a que este eixo ficasse com um certo ângulo com relação à vertical. Sob tal condição, caso haja algum desbalanceamento residual neste eixo, a mesa deve apresentar um movimento de precessão similar ao de um pião inclinado. Se o balanceamento for perfeito não se observa tal movimento. O movimento de precessão pode ser facilmente observado por meio do laser e do alvo. Além disso, o sentido de precessão, se horário ou anti-horário, fornece a indicação se o centro de massa encontra-se acima ou abaixo do centro da esfera. Pode-se ainda estimar o afastamento entre os centros por meio da expressão:

$$z_{cm} = \frac{I_z}{m g} \omega \omega_p ,$$

onde z_{cm} é a posição do centro de massa no eixo z relativo ao centro da esfera, I_z é o momento de inércia da plataforma em relação ao eixo z , m é a sua massa, g é a aceleração da gravidade e ω e ω_p são as velocidades angulares da mesa e de precessão, respectivamente, e podem ser medidos por instrumentos ou mesmo visualmente. Com base no cálculo de z_{cm} e com o conhecimento das massas de balanceamento fino, pode-se reduzir ainda mais o desbalanceamento residual. Esta estratégia garantiu um balanceamento quase perfeito na plataforma, uma vez que o movimento de precessão

não foi mais observado, ou, em outras palavras, que o período de precessão foi muito longo para ser sentido.

6 COMUNICAÇÃO SERIAL

Neste capítulo apresentam-se configurações e procedimentos realizados para a recepção e transmissão de dados por meio da interface serial do PC104.

6.1. Comunicação serial

A proposta deste trabalho seria realizar a comunicação serial entre um kit contendo um microcontrolador dsPIC e o sensor AHRS. Entretanto, o PC104 apresentou maior facilidade de operação, melhor desempenho e maiores possibilidades de interface com sensores e atuadores, sendo então escolhido como eletrônica de controle da plataforma. O PC104 possui duas interfaces UART (*Universal Asynchronous Receiver/Transmitter*) que podem ser configuradas para trabalhar utilizando os protocolos de comunicação RS232, RS422 e RS485. O driver de comunicação com o sensor inercial foi desenvolvido em linguagem C, baseado no protocolo RS232 e utilizando sistema operacional Linux. A Tabela 6.1, retirada do manual do sensor, mostra a forma em que as informações do sensor são enviadas para a porta serial, e a Tabela 6.2 mostra os parâmetros de configuração da porta serial.

Tabela 6.1 – Informações contidas em cada byte enviado (Innalabs, 2009).

Byte number	0 – 1	2 – 3	4 – 5	6 – 11	12 – 17	18 – 23	24 – 27	28 – 29	30 – 31	32 – 33	34 – 35
Parameter	Heading	Pitch	Roll	GyroX, GyroY, GyroZ	AccX, AccY, AccZ	MagX, MagY, MagZ	Reser-ved	USW	Vdd	Utermo	Check sum
Length	2 byte word	2 byte sword	2 byte sword	3× 2 byte sword	3× 2 byte sword	3× 2 byte sword	4 byte	2 byte word	2 byte word	2 byte sword	2 byte
Note	Orientation angles, deg*100			Angular rates, deg/s*100	Accele-rations, g*10000	Magnetic Fields, nT/4			Supply voltage, VDC*100	Tempe-rature, °C*10	

Tabela 6.2 – Parâmetros de configuração da UART (Innalabs, 2009).

COM-port parameters	
Baud rate	115200
Data bits	8
Parity	none
Stop bits	1

Ao receber um comando específico, o sensor entra em modo de calibração e, após 60 segundos, começa a enviar os dados de atitude com taxa de 1 a 100 Hz, configurável pelo usuário. Para o sincronismo é necessário configurar a porta serial em modo "Raw". Neste modo, cada comando de leitura irá ler a quantidade de dados especificada pelo comando. Caso não haja a quantidade de bytes no buffer da porta serial, a chamada irá bloquear a continuação do programa, até que a quantidade correta de dados chegue à porta ou até que um erro seja detectado (*timeout*, por exemplo). O software desenvolvido já faz o ordenamento de todos os 36 bytes da estrutura que o sensor envia para a porta serial. O endereçamento dos bytes na memória segue o padrão *Little Endian* e, portanto, o byte menos significativo é o primeiro na ordem dos bytes.

Os dados do experimento (ângulos de Euler, velocidades angulares, componentes do campo magnético e acelerações) são gravados em um cartão de memória inserido no PC104 para posterior análise.

Para a comunicação entre o PC104 e qualquer outro computador externo, utilizou-se o protocolo de comunicação SSH (*Secure Shell*). Para isso, uma rede de comunicação é estabelecida através de um adaptador wireless adquirido especificamente para o experimento e o computador em solo. O protocolo SSH faz parte do conjunto de protocolos TCP/IP e é responsável por oferecer uma forma segura para a administração remota de um computador com o sistema operacional Linux. Através desta comunicação, a telemetria do experimento pode ser vista em tempo real em qualquer computador externo.

7 CONTROLE, OTIMIZAÇÃO E SIMULAÇÃO

Neste capítulo realiza-se uma discussão sobre a lei de controle a ser implementada na plataforma em trabalhos futuros, bem como otimização e simulações e desta em ambiente MATLAB.

7.1. Lei de controle

Diversas formas de controle podem ser propostas para controlar a atitude da mesa, como, por exemplo, métodos ótimos para minimização do consumo, minimização do tempo de manobra ou simplesmente um controlador PID. A forma de atuação também pode variar de um simples liga-desliga (bang-bang) ou modulação por PWM, entre outros. Com a intenção de validar um esquema de controle por meio de simulação, decidiu-se implementar o controle bang-bang de posição-e-velocidade sugerido por Headrick (Wertz, 1978), que assume que o sinal para o atuador deve seguir um controle PD:

$$u_i = \text{sgn}(-k_p \theta_i + k_p \theta_{ri} - k_d \omega_i),$$

onde u_i é o sinal discreto (+1, -1 ou 0) do torque a ser gerado no eixo i (x , y ou z), k_p e k_d são os ganhos proporcional e derivativo do controlador, respectivamente, θ_i são os ângulos de Euler da atitude de uma transformação 123 ou xyz , θ_{ri} são os ângulos de referência para a atitude, e ω_i são as componentes do vetor velocidade angular da mesa nos eixos x , y , e z . Este controle consegue, simultaneamente, controlar a atitude e a velocidade angular. Contudo, pode apresentar problemas de convergência quando o ângulo θ_i passar por transições entre $-\pi$ e π ou entre 0 e 2π , pois u_i muda repentinamente sem necessariamente se anular. Para evitar este inconveniente, efetua-se primeiramente um controle para reduzir a velocidade angular sempre que ela for superior a um dado patamar. A lei de controle fica então:

$$u_i = \begin{cases} \text{sgn}(-k_d \omega_i), & \text{se } \omega_i > \omega_{lim} \\ \text{sgn}(-k_p \theta_i + k_p \theta_{ri} - k_d \omega_i), & \text{se } \omega_i \leq \omega_{lim} \end{cases},$$

na qual ω_{lim} é uma velocidade angular previamente especificada. Para garantir que o controle de posição possa ser atingido em menos do que meia volta da mesa, a velocidade angular de transição do controle será dada por:

$$\omega_{lim} = \sqrt{\frac{2\pi T_q}{I_{max}}}$$

onde T_q é o torque gerado pelos atuadores de jatos de ar comprimido, I_{max} é o maior momento de inércia da mesa, e α é um coeficiente menor do que a unidade, de forma a garantir que ω_{lim} seja menor do que o mínimo permitido (adotou-se $\alpha = 0,8$). Nota-se que, em virtude da simetria no posicionamento dos atuadores, os torque gerados pelas 8 válvulas pneumáticas são iguais. Admitiu-se que este torque vale 0,0445 Nm para uma abertura de 0,8 mm na saída das válvulas. Para evitar que as válvulas fiquem comutando rapidamente quando a atitude final for atingida, estabeleceu-se uma zona morta (*dead band*) ao redor da referência de atitude, na forma:

$$u_i = \begin{cases} z_i \operatorname{sgn}(-k_d \omega_i), & \text{se } \omega_i > \omega_{lim} \\ z_i \operatorname{sgn}(-k_p \theta_i + k_p \theta_{ri} - k_d \omega_i), & \text{se } \omega_i < \omega_{lim} \end{cases},$$

onde z_i é obtido de:

$$z_i = \begin{cases} 1, & \text{se } |\theta_i| > k_{db} \\ 0, & \text{caso contrário} \end{cases},$$

A dinâmica da mesa foi simulada por meio de integração numérica das equações de Euler para o movimento rotacional de corpos rígidos, usando, para isso, o pacote PROPAT (Carrara, 2010). Na forma matricial, a equação da dinâmica da atitude é dada por:

$$\dot{\boldsymbol{\omega}}^b = \mathbf{I}^{-1}(\mathbf{T}_q - \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{I} \boldsymbol{\omega})$$

sendo \mathbf{I} a matriz de inércia da mesa, $\mathbf{T}_q = T_q (u_1 \ u_2 \ u_3)^T$ o vetor de torques de controle (supõe-se que os torques perturbadores possam ser desprezados), $\dot{\boldsymbol{\omega}}^b$ representa a aceleração angular avaliada no sistema de coordenadas fixado na mesa, e $\boldsymbol{\omega}^\times$ é a matriz anti-simétrica do produto vetorial da velocidade angular $\boldsymbol{\omega}$, definida por:

$$\boldsymbol{\omega}^\times = \begin{pmatrix} 0 & -\omega_3 & \omega_2 \\ \omega_3 & 0 & -\omega_1 \\ -\omega_2 & \omega_1 & 0 \end{pmatrix}$$

A atitude foi integrada numericamente usando o integrador ODE45 que compõe a biblioteca de integradores do MATLAB, com erro relativo e erro absoluto ajustados para 10^{-8} . A atitude foi integrada em quatérnios, cuja equação diferencial é:

$$\dot{\mathbf{Q}} = \frac{1}{2} \boldsymbol{\Omega} \mathbf{Q},$$

onde $\mathbf{Q} = (\boldsymbol{\varepsilon} \ \eta)^T$ é o quatérnio de atitude ($\boldsymbol{\varepsilon}$ é a parte vetorial e η é a parte escalar), e $\boldsymbol{\Omega}$ é a matriz anti-simétrica definida por:

$$\boldsymbol{\Omega} = \begin{pmatrix} -\boldsymbol{\omega}^\times & \boldsymbol{\omega} \\ -\boldsymbol{\omega}^T & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & \omega_3 & -\omega_2 & \omega_1 \\ -\omega_3 & 0 & \omega_1 & \omega_2 \\ \omega_2 & -\omega_1 & 0 & \omega_3 \\ -\omega_1 & -\omega_2 & -\omega_3 & 0 \end{pmatrix}.$$

A conversão de quatérnios para ângulos de Euler de uma rotação 1-2-3 é realizada inicialmente convertendo quatérnios na matriz de rotação da atitude por meio de:

$$\mathbf{C} = \begin{pmatrix} \eta^2 + \varepsilon_1^2 - \varepsilon_2^2 - \varepsilon_3^2 & 2(\varepsilon_1 \varepsilon_2 + \eta \varepsilon_3) & 2(\varepsilon_1 \varepsilon_3 - \eta \varepsilon_2) \\ 2(\varepsilon_1 \varepsilon_2 - \eta \varepsilon_3) & \eta^2 - \varepsilon_1^2 + \varepsilon_2^2 - \varepsilon_3^2 & 2(\varepsilon_2 \varepsilon_3 + \eta \varepsilon_1) \\ 2(\varepsilon_1 \varepsilon_3 + \eta \varepsilon_2) & 2(\varepsilon_2 \varepsilon_3 - \eta \varepsilon_1) & \eta^2 - \varepsilon_1^2 - \varepsilon_2^2 + \varepsilon_3^2 \end{pmatrix},$$

e, a seguir, calculam-se os ângulos de Euler com as relações:

$$\theta_1 = \arctan\left(\frac{-c_{32}}{c_{33}}\right), \quad \theta_2 = \arcsen(c_{31}), \quad \theta_3 = \arctan\left(\frac{-c_{21}}{c_{11}}\right),$$

nas quais c_{ij} representa o elemento da linha i e coluna j da matriz de atitude.

A matriz de inércia da mesa foi calculada no MATLAB, usando para isso tanto medições diretas da massa dos diversos equipamentos integrantes da mesa quanto cálculos teóricos baseados na geometria destes equipamentos. O MATLAB permitiu também que fossem calculadas massas para balanceamento estático e dinâmico da mesa. Chegou-se, com isso, à matriz de inércia dada por:

$$\mathbf{I} = \begin{pmatrix} I_1 & 0 & 0 \\ 0 & I_2 & 0 \\ 0 & 0 & I_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2,21 & 0 & 0 \\ 0 & 1,91 & 0 \\ 0 & 0 & 2,17 \end{pmatrix} \text{ kg m}^2$$

de onde se conclui que $I_{max} = 2,21 \text{ kg m}^2$.

Para estimar a atitude da mesa será empregado o sensor AHRS descrito anteriormente. Para simular o efeito das medidas do sensor de atitude, introduziu-se um ruído gaussiano nos ângulos de Euler compatível com aquele apresentado pelo sensor. Admitiu-se que este ruído possua média nula e desvio padrão de 1° nas medidas angulares e de 10^{-3} rad/s na velocidade angular. Este ruído pode provocar a comutação aleatória do atuador quando este estiver próximo da referência, e, em virtude disso, adotou-se um valor para a zona morta de 2° , superior, portanto, ao desvio padrão do sensor.

A atitude inicial para a simulação foi escolhida arbitrariamente como sendo dada por $\theta_1 = -60^\circ$, $\theta_2 = -30^\circ$ e $\theta_3 = 40^\circ$, e, para a velocidade angular os valores $\omega_1 = 2 \text{ rad/s}$, $\omega_2 = -1 \text{ rad/s}$ e $\omega_3 = 5 \text{ rad/s}$. A atitude foi propagada por 200 segundos, com passo de $1/10 \text{ s}$. O principal objetivo da simulação foi obter um conjunto de ganhos para o controlador que minimizasse o consumo de ar comprimido numa manobra de aquisição e estabilização da atitude. Uma vez que o consumo de ar é proporcional ao tempo no qual

os atuadores ficam ligados, considera-se que a condição de otimização consiste, portanto, em minimizar a função:

$$c = \sqrt{\sum_t [\mathbf{u}(t) \Delta t]^2},$$

onde $\mathbf{u}(t) = (u_1 \ u_2 \ u_3)^T$ e Δt é o intervalo de discretização do controle. Nota-se que a integral do consumo foi substituída por uma somatória, já que o acionamento dos atuadores é discreto e o tempo de discretização é constante.

7.2. Simulação e otimização do controle

Considerando-se nulo o ruído gaussiano do sensor, ajustou-se inicialmente os ganhos proporcional e derivativo de forma empírica, com $k_p = 0,1$ e $k_d = 0,8$, e intervalo de discretização do controle em 0,1s, ou seja, a frequência máxima de acionamento das válvulas é de 10 Hz. Para estes valores, foram obtidos os resultados apresentados nos gráficos das Figuras 7.1 e 7.2, nas condições iniciais descritas na seção anterior. As cores vermelho, verde e azul nos gráficos representam, respectivamente, os eixos x , y e z . Calculou-se que o ar pressurizado contido nos tanques é suficiente para gerar uma quantidade de movimento angular de aproximadamente 0,165 Nms. A Figura 7.1 apresenta a evolução dos ângulos de Euler, as velocidades angulares e o torque aplicado pelas válvulas. Percebe-se claramente que a estratégia de controle consegue corrigir a atitude e a velocidade angular em cerca de 60 segundos. A Figura 7.2 mostra o espaço de fase em cada um dos eixos. A inclinação da reta de aproximação final da atitude, em direção à referência (origem dos eixos) é dada pela relação $k_p / k_d = 0,125$.

Realizou-se, a seguir, ajustes nos ganhos k_p e k_d do controlador com finalidade de se obter um menor consumo de ar durante a operação da mesa. Com isso chegou-se a valores de $k_p = 0,14$ e $k_d = 0,805$, reduzindo o consumo de ar para 0,1556 Nms nas mesmas condições iniciais e intervalo de discretização do tempo. Os resultados desta simulação são apresentados nas Figuras 7.3 e 7.4. Os ângulos de Euler, a velocidade angular e o torque aplicado são apresentados na Figuras 7.3, enquanto que o plano de fase é mostrado na Figuras 7.4.

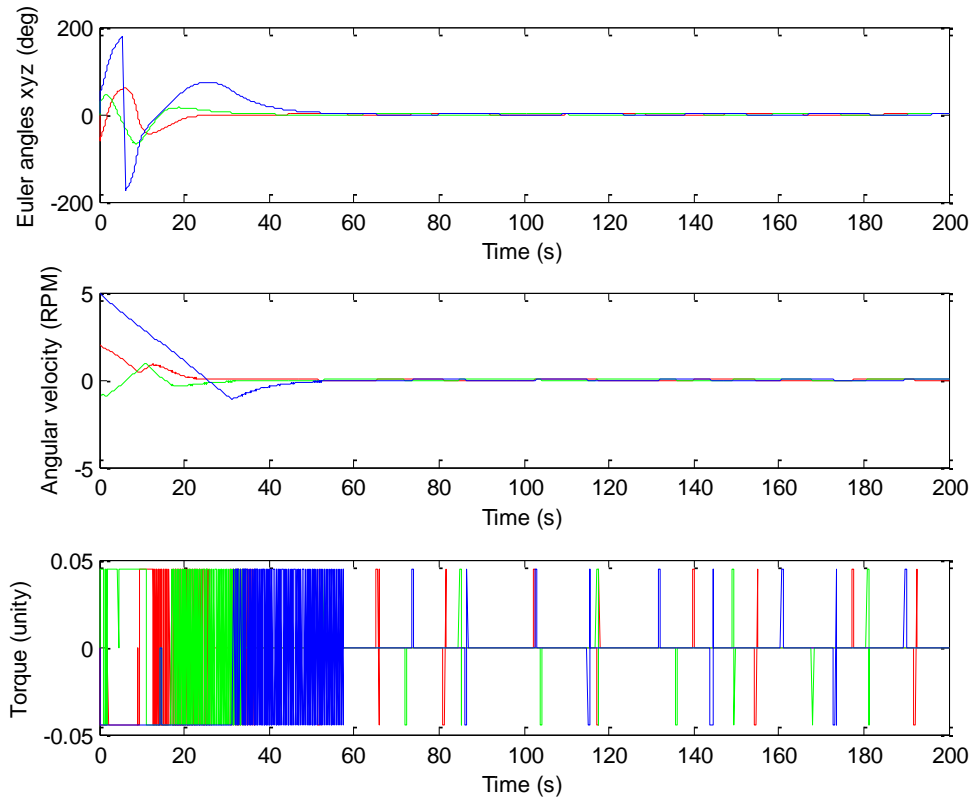


Figura 7.1 – Ângulos de Euler, velocidade angular e torque das válvulas em função do tempo.

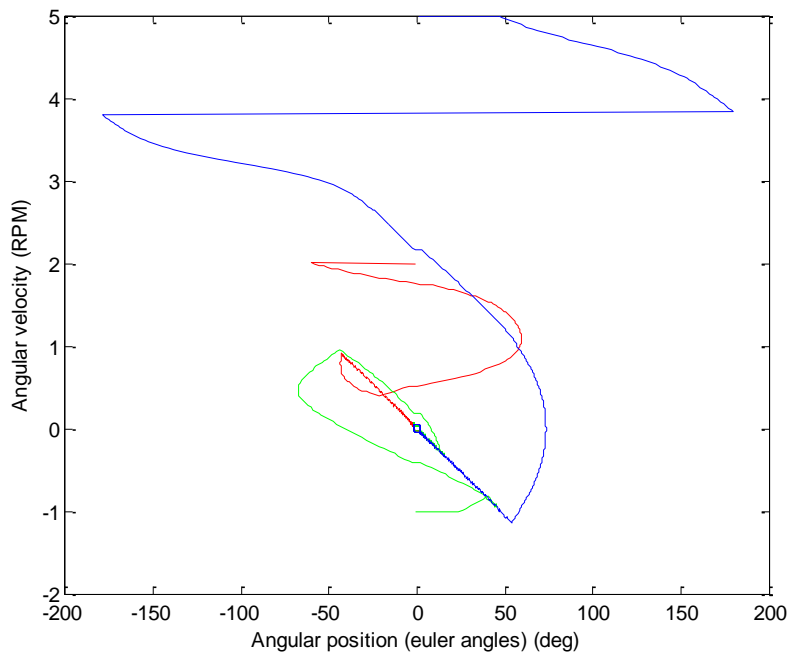


Figura 7.2 – Espaço de fase.

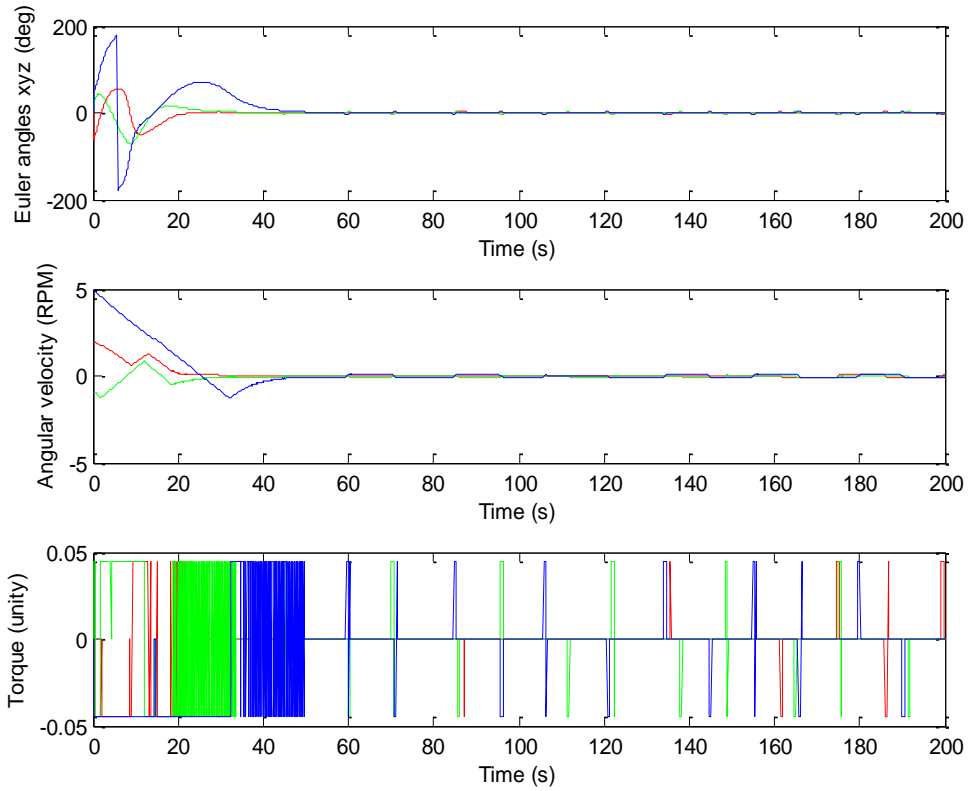


Figura 7.3 – Ângulos de Euler, velocidade angular e torque das válvulas em função do tempo com consumo mínimo.

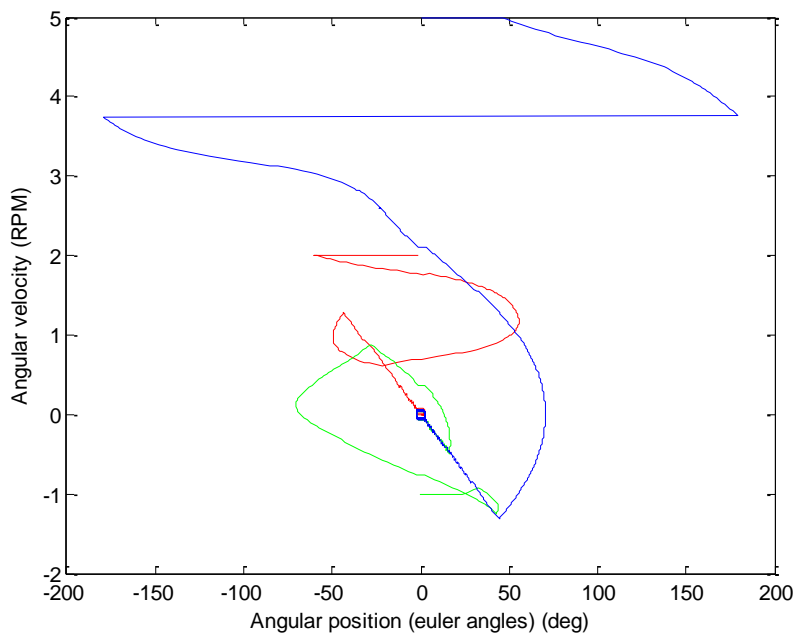


Figura 7.4 – Plano de fase com ganhos que geram consumo mínimo.

Uma comparação entre os torques fornecidos pelas válvulas nas duas situações apresentadas nas Figuras 7.1 e 7.3 mostra que eles estão diretamente ligados ao consumo de ar dos reservatórios. Observa-se na Figura 7.3 uma menor necessidade de acionamento das válvulas (menos torque, e conseqüentemente menor consumo de ar) para a execução da mesma manobra de controle.

Efetuuou-se em seguida uma simulação alterando-se o intervalo de discretização do controlador, que passou de 10 Hz para 1 Hz (tempo mínimo de acionamento das válvulas de 1 segundo). O consumo de ar nesta simulação foi de aproximadamente 0,7772 Nms, bastante superior ao consumo apresentado quando as válvulas operavam em frequência de 10 Hz. Os resultados são apresentados nas Figuras 7.5 e 7.6, que mostram a evolução da manobra em função do tempo e o plano de fase nos 3 eixos. Embora a atitude de referência tenha sido atingida, a eficiência do controle é seriamente afetada pelo alto valor do menor impulso que os jatos conseguem gerar.

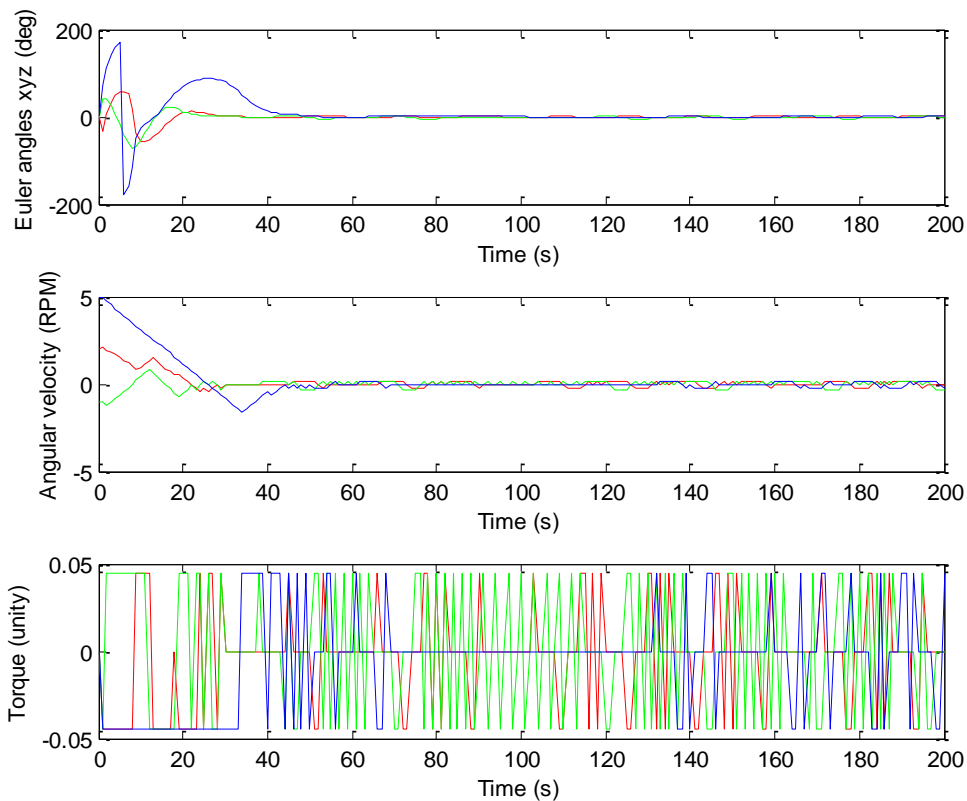


Figura 7.5 – Ângulos de Euler, velocidade angular e torque das válvulas em função do tempo para os três eixos com acionamento em frequência de 1 Hz.

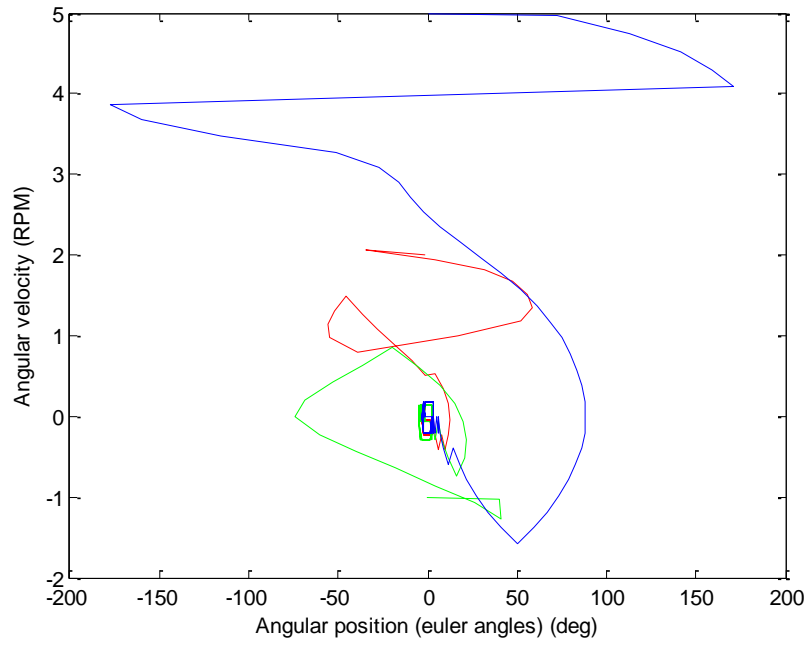


Figura 7.6 – Plano de fase para acionamento em frequência de 1 Hz.

8 CONCLUSÃO

Conclui-se que provavelmente será possível e viável simular em ambiente laboratorial de baixo atrito o controle de atitude de satélites artificiais em órbita por meio de jatos de ar comprimido, empregando ferramentas já disponíveis no INPE, bem como para experimentações de novas técnicas de controle e uso acadêmico diverso.

Alcançou-se balanceamento estático considerado aceitável para a simulação de controle de atitude em ambiente laboratorial. Os torques de atrito e de desbalanceamento são passíveis de serem contornados nas simulações, bastando incluí-los nos modelos dinâmicos a serem gerados em trabalhos futuros.

Também é de interesse citar que os torques fornecidos pela saída dos jatos de ar das válvulas pneumáticas direcionais sem restrição nos orifícios de saída são maiores que aqueles empregados nos atuadores dos sistemas ACS de satélites de até 500 kg, sendo necessário apenas ajustar o diâmetro dos orifícios de saída de ar das válvulas para se ter um atuador compatível, em níveis de torques, com aqueles embarcados em satélites.

É possível otimizar o gasto de ar comprimido (o qual simula o combustível de uma missão real) realizando-se ajustes dos ganhos proporcional e derivativo do controlador, a fim de se obter menor consumo de ar para controlar a atitude da plataforma. Esse consumo também é bastante influenciado pela frequência de acionamento das válvulas, na qual quanto maior a frequência, menor o consumo de ar. Entretanto, esta frequência é limitado pela velocidade máxima de comutação das válvulas à pressão de 2 bar (indisponível no catálogo da Festo). Sendo assim, considerou-se razoável utilizar a frequência trabalho como sendo de 10 Hz.

REFERÊNCIAS BIBLIOGRÁFICAS

ARANTES JR, G. **Estudo comparativo de técnicas de controle de atitude em três eixos para satélites artificiais**. 2005. 201 p. (INPE-12970-TDI/1018). Dissertação (Mestrado em Engenharia e Tecnologia Espacial / Mecânica Espacial e Controle) - Instituto Nacional de Pesquisas Espaciais (INPE), São José dos Campos, 2005.

BIGATON, C. **Apostila de Automação Pneumática**. Piracicaba: Centro Paula Souza. ETE Cel. Fernando Febeliano da Costa. Sem ano. 58p. 2º Ciclo de Técnico em Mecânica. Disponível em http://www.etepiracicaba.org.br/apostilas/mecanica/mecanica_2ciclo/automacao.pdf. Acesso em: 28 jan. 2010.

CAMPESATO, W. L.; CARRARA, V. **Controle de uma plataforma aerostática com jatos de ar**. Relatório de Iniciação Científica. São José dos Campos: INPE, jul. 2011. Disponível em <http://mtc-m19.sid.inpe.br/col/sid.inpe.br/mtc-m19/2011/10.07.14.23.54/doc/Wilian%20Campesato.pdf>. Acesso em 17 jul. 2012.

CARDIERI, L.V. C.; VAROTTO, S. E. C. **Projeto de um simulador dinâmico com mancal esférico aerostático para testes de sistemas de controle de atitude de satélites artificiais**. São José dos Campos: INPE, ago. 1987, 5p. (INPE-4284-RE/1155).

CARRARA, V. **PROPAT - Satellite Attitude and Orbit Toolbox for Matlab**. Disponível em <http://www2.dem.inpe.br/val/projetos/propat/>. Acesso em 26 mai. 2011.

Festo Automação Ltda. **Válvulas Direcionais Série Tigre**. Brasil, 2002. Catálogo. Código 14662120. Disponível em http://www.festo.com/cat/pt-br_br/data/doc_ptbr/PDF/PT/TIGERCLASSIC_PT.PDF. Acesso em: 31 mai. 2011.

FONSECA, I.M.; SOUZA, P.N. **Movimento rotacional de um corpo rígido dotado de um amortecedor de nutação anular viscoso - modelagem, simulação digital e validação experimental em um simulador dinâmico com mancal aerostático**. In:

DINAME, 3., ago.198; Congresso Brasileiro de Ciências Mecânicas, 10., dez. 1.989. Rio de Janeiro. **Anais...** p. 597-600.

FONSECA, I.M.; SOUZA, P.N. **Partially filled viscous ring nutation damper dynamics analysis and experimental approach for modeling validation.** International Symposium on Space Technology and Science, 17., 1990, Tokyo, Japan.

FS – Automação & Controle. **PFM-5351-B10 (PCM-5335). Geode GX1-300 PC/104 CPU Module with Ethernet, LCD & SSD.** Disponível em <http://www.fsauto.com.br/pcm-5335.htm>. Acesso em: 02 fev. 2010.

HUGHES, P.C. **Spacecraft attitude dynamics.** New York: John Wiley & Sons, 1986. 564 p.

Innalabs. **Attitude and Heading Reference System - INNALABS® AHRS M2, M3 - User's Manual.** Revision 2.6. Dulles, USA. 2009.

LabTools. **Guia do Usuário Placa de Desenvolvimento Explorer 16 BR.** Santo André. 2008. Manual. Disponível em http://www.labtools.com.br/arquivos/manual%20Explorer%2016%20BR.fev_rev_01.pdf. Acesso em: 02 fev. 2010.

Microchip Technology Inc. **Explorer 16 Development Board User's Guide.** U.S.A. 2005. Manual. Disponível em <http://ww1.microchip.com/downloads/en/DeviceDoc/Explorer%2016%20User%20Guide%2051589a.pdf> Acesso em: 02 fev. 2010.

Microgenios Soluções Eletrônicas Ltda. **Manual de instrução kit de desenvolvimento com microcontrolador dsPICgenios modulo profissional.** São Paulo. Sem ano. Manual. Versão 3.0. Disponível em <http://www.microgenios.com/detalhes.asp?id=137&produto=671>. Acesso em: 02 fev. 2010.

The Engineering ToolBox. **Molecular Mass of Air**. 2005. Disponível em <http://www.engineeringtoolbox.com/molecular-mass-air-d_679.html>. Acesso em: 29 jan. 2010.

WERTZ, J. R. **Spacecraft attitude determination and control**. London, England: D. Reideil Publishing Company, 1978. 861 p.

APÊNCICE A – MOMENTOS DE INÉRCIA DOS COMPONENTES DA MESA

Considera-se que somente os momentos de inércia dos componentes de grande massa ou aqueles próximos ao centro da plataforma são relevantes no processo de balanceamento. Para todos os outros o momento será calculado como uma massa concentrada no centro de massa do equipamento. Admite-se nos cálculos que a distribuição de massa é uniforme no volume do equipamento, e que os eixos coordenados são paralelos ao sistema de eixos fixado à plataforma. Isto permitirá a direta aplicação do teorema dos eixos paralelos. Os momentos de inércia serão calculados, portanto, para o tampo da mesa, para o mancal esférico, bateria, reservatórios de ar comprimido, suporte das massas de balanceamento e colunas para fixação do suporte.

A.1 Momento de inércia da mesa:

Sendo m a massa da mesa (14,58 kg), o momento de inércia será obtido por integração no sistema de coordenadas fixado ao centro da mesa, e todos os furos serão desconsiderados na integração. A figura A.1 mostra as dimensões da mesa, onde $b = 200$ mm e $a = 425$ mm. O momento de inércia em relação ao eixo z fica:

$$J_z = \int_V (x^2 + y^2) dV .$$

Esta integral será separada inicialmente em quatro partes iguais correspondentes aos quadrantes. Cada parte será separada em duas integrais, sendo uma delas um retângulo e a outra um trapézio. Tem-se assim que:

$$J_z = \int_y \int_x (x^2 + y^2) \frac{m}{A} dx dy ,$$

onde A é a área da mesa, dada por $A = 2a^2 + 4ab - 2b^2 = 621250$ mm². A integral fica então:

$$J_z = 4 \frac{m}{A} \left[\int_0^b \int_0^a (x^2 + y^2) dx dy + \int_b^a \int_0^{a+b-y} (x^2 + y^2) dx dy \right] ,$$

ou seja

$$J_z = 4 \frac{m}{A} \left[\int_0^b (x^3 / 3 + y^2 x)_0^a dy + \int_b^a (x^3 / 3 + y^2 x)_0^{a+b-y} dy \right]$$

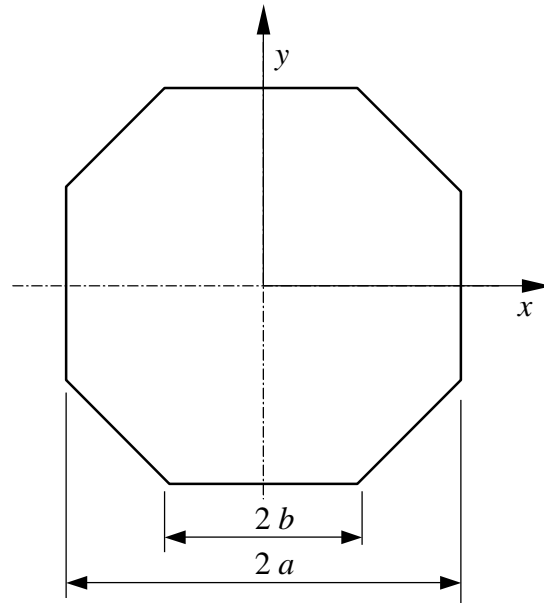


Figura A.1 – Dimensões da mesa.

$$J_z = 4 \frac{m}{A} \left\{ \int_0^b (a^3 / 3 + y^2 a) dy + \int_b^a [(a+b-y)^3 / 3 + y^2 (a+b-y)] dy \right\}$$

$$J_z = 4 \frac{m}{A} \left\{ \left(\frac{a^3 y + y^3 a}{3} \right)_0^b + \left[-\frac{(a+b-y)^4}{12} \right]_b^a + \int_b^a [(a+b)y^2 - y^3] dy \right\}$$

$$J_z = 4 \frac{m}{A} \left\{ \frac{a^3 b + ab^3}{3} + \left[-\frac{(a+b-a)^4}{12} + \frac{(a+b-b)^4}{12} \right]_b^a + \left[\frac{(a+b)y^3}{3} - \frac{y^4}{4} \right]_b^a \right\}$$

$$J_z = 4 \frac{m}{A} \left\{ \frac{a^3 b + ab^3}{3} + \frac{a^4 - b^4}{12} + \left[\frac{(a+b)a^3}{3} - \frac{a^4}{4} - \frac{(a+b)b^3}{3} + \frac{b^4}{4} \right] \right\}$$

$$J_z = 4 \frac{m}{A} \left(\frac{a^4 - b^4 + 4a^3 b + 4ab^3}{12} + \frac{a^4 + a^3 b}{3} - \frac{a^4}{4} - \frac{ab^3 + b^4}{3} + \frac{b^4}{4} \right)$$

$$J_z = 4 \frac{m}{A} \left(\frac{a^4 - b^4 + 4a^3b + 4ab^3 + 4a^4 + 4a^3b - 3a^4 - 4ab^3 - 4b^4 + 3b^4}{12} \right)$$

$$J_z = \frac{m}{3A} (a^4 - b^4 + 4a^3b + 4ab^3 + 4a^4 + 4a^3b - 3a^4 - 4ab^3 - 4b^4 + 3b^4)$$

$$J_z = 2 \frac{m}{3A} (a^4 + 4a^3b - b^4),$$

que resulta $J_z = 1,446 \text{ kg m}^2$. Os momentos de inércia ao redor dos eixos x e y são iguais, em virtude da simetria da mesa. Admitindo que a espessura é pequena em relação às dimensões da mesa, os momentos serão calculados por:

$$J_y = \int_x x^2 l \frac{m}{A} dx,$$

onde l é a largura da mesa na direção y . Separando novamente a integral e lembrando que há simetria em relação à origem, tem-se:

$$J_y = 2 \frac{m}{A} \left[\int_0^b x^2 a dx + \int_b^a x^2 (a+b-x) dx \right],$$

que resulta:

$$J_y = 2 \frac{m}{A} \left[\left(\frac{x^3 a}{3} \right)_0^b + \int_b^a [x^2 (a+b) - x^3] dx \right],$$

$$J_y = 2 \frac{m}{A} \left[\frac{ab^3}{3} + \left(\frac{(a+b)x^3}{3} - \frac{x^4}{4} \right)_b^a \right],$$

$$J_y = 2 \frac{m}{A} \left[\frac{ab^3}{3} + \frac{a^4 + a^3b}{3} - \frac{a^4}{4} - \frac{ab^3 + b^4}{3} + \frac{b^4}{4} \right],$$

$$J_y = \frac{m}{6A} [4ab^3 + 4a^4 + 4a^3b - 3a^4 - 4ab^3 - 4b^4 + 3b^4],$$

$$J_y = \frac{m}{6A} [a^4 + 4a^3b - b^4],$$

e portanto $J_y = J_x = 0,361568 \text{ kg m}^2$. Pode-se mostrar que, em virtude da simetria, os produtos de inércia da mesa são todos nulos. A matriz de inércia fica, portanto, igual a:

$$\mathbf{J}_p = \begin{pmatrix} 0,3616 & 0 & 0 \\ 0 & 0,3616 & 0 \\ 0 & 0 & 1,446 \end{pmatrix} \text{ kg m}^2.$$

A.2 Momento de inércia do mancal esférico

Calcula-se inicialmente o volume da calota esférica, vista nas figuras A.2 e A.3, por meio de:

$$V_e = 2\pi \int_{-R}^h \int_0^{\sqrt{R^2 - z^2}} r \, dr \, dz = 2\pi \int_{-R}^h \frac{R^2 - z^2}{2} \, dz$$

$$V_e = \pi \left(R^2 z - \frac{z^3}{3} \right)_{-R}^h = \pi \left(R^2 h - \frac{h^3}{3} + R^3 - \frac{R^3}{3} \right) = \pi \left(\frac{2R^3}{3} + R^2 h - \frac{h^3}{3} \right)$$

$$V_e = \pi \left(\frac{2R^3}{3} + R^2 h - \frac{h^3}{3} \right).$$

O volume dos dois cilindros deve ser adicionado ao volume da calota esférica, que resulta:

$$V = \pi \left(\frac{2R^3}{3} + R^2 h - \frac{h^3}{3} \right) + \pi r_1^2 h_1 + \pi r_2^2 h_2.$$

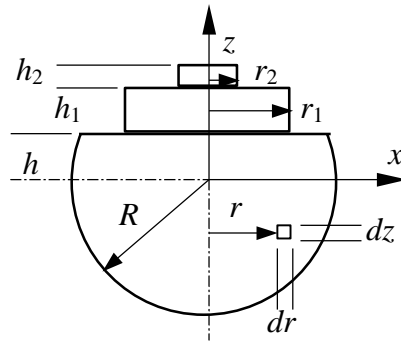


Figura A.2 – Sistema de coordenadas fixado ao mancal esférico.

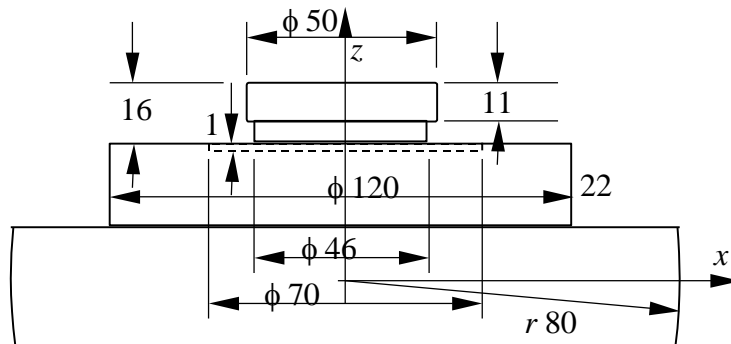


Figura A.3 – Dimensões do mancal esférico.

O momento da calota esférica em relação ao eixo z é calculado por meio de:

$$J_z = \int_V (x^2 + y^2) dm = \int_V (x^2 + y^2) \rho dV = \int_V r^2 \rho dm$$

O elemento de massa considerado será um anel de raio r , espessura dz e largura dr . O volume deste anel é portanto $2\pi r dz dr$. A integral fica então:

$$J_z = 2\pi\rho \int_{-R}^h \int_0^{\sqrt{R^2-z^2}} r^3 dr dz$$

$$J_z = 2\pi\rho \int_{-R}^h \left(\frac{r^4}{4} \right)_0^{\sqrt{R^2-z^2}} dz = \frac{\pi\rho}{2} \int_{-R}^h (R^2 - z^2)^2 dz$$

$$J_z = \frac{\pi\rho}{2} \int_{-R}^h (R^4 - 2R^2z^2 + z^4) dz = \frac{\pi\rho}{2} \left(R^4z - \frac{2R^2z^3}{3} + \frac{z^5}{5} \right)_{-R}^h$$

$$J_z = \frac{\pi\rho}{2} \left(R^4 h - \frac{2R^2 h^3}{3} + \frac{h^5}{5} + R^5 - \frac{2R^5}{3} + \frac{R^5}{5} \right) = \frac{\pi\rho}{2} \left(\frac{15-10+3}{15} R^5 + R^4 h - \frac{2R^2 h^3}{3} + \frac{h^5}{5} \right)$$

$$J_z = \frac{\pi\rho}{2} \left(\frac{8}{15} R^5 + R^4 h - \frac{2R^2 h^3}{3} + \frac{h^5}{5} \right)$$

para $h = R$ tem-se:

$$J_z = \frac{\pi\rho}{2} \left(\frac{8}{15} R^5 + R^5 - \frac{2R^5}{3} + \frac{R^5}{5} \right) = \frac{\pi\rho}{2} \left(\frac{8+15-10+3}{15} R^5 \right) = 8 \frac{\pi\rho}{15} R^5$$

o volume da esfera é $4\pi R^3/3$, e se a m for a massa da esfera a inércia resulta:

$$J_z = 8 \frac{3m}{4\pi R^3} \frac{\pi}{15} R^5 = 2 \frac{m}{5} R^2$$

Para o cálculo dos momentos transversais da calota esférica, inicia-se com o momento transversal de um disco delgado de massa dm e raio r , que vale:

$$dI_t = dm \frac{r^2}{4}$$

Se o eixo estiver a uma distância d do centro do disco, pode-se utilizar a relação de mudança de eixo (teorema dos eixos paralelos ou teorema) e assim o momento fica:

$$dJ_t = \left(\frac{r^2}{4} + d^2 \right) dm$$

O momento da calota esférica ao redor do eixo x pode ser aproximado pela integral do momento de discos delgados ao longo do eixo z :

$$J_x = \int_{-R}^h dJ_t = \int_{-R}^h \left(\frac{r^2}{4} + d^2 \right) dm$$

Lembrando agora que $d = z$, $r^2 = R^2 - z^2$, e que $dm = \pi\rho r^2 dz$, a integral fica:

$$J_x = \int_{-R}^h \left(\frac{R^2 - z^2}{4} + z^2 \right) (R^2 - z^2) \pi\rho dz$$

que resulta:

$$J_x = \frac{\pi\rho}{4} \int_{-R}^h (R^2 + 3z^2)(R^2 - z^2) dz$$

$$J_x = \frac{\pi\rho}{4} \int_{-R}^h (R^4 + 2R^2z^2 - 3z^4) dz$$

$$J_x = \frac{\pi\rho}{4} \left(R^4 z + \frac{2R^2 z^3}{3} - \frac{3z^5}{5} \right)_{-R}^h$$

$$J_x = \frac{\pi\rho}{60} (15R^4 h + 10R^2 h^3 - 9h^5 + 15R^5 + 10R^5 - 9R^5)$$

$$J_x = \frac{\pi\rho}{60} (16R^5 + 15R^4 h + 10R^2 h^3 - 9h^5)$$

para $h = R$ tem-se:

$$J_x = \frac{\pi\rho}{60} (32R^5)$$

o volume da esfera é $4\pi R^3/3$, e se a m for a massa da esfera a inércia resulta:

$$J_x = \pi \frac{3m}{4\pi R^3} \frac{1}{60} 32R^5 = 2 \frac{m}{5} R^2$$

Em virtude da simetria com relação aos planos cartesianos, os produtos de inércia são nulos na calota esférica, e também resulta que $J_y = J_x$

Os momentos de inércia dos dois cilindros em relação aos eixos x , y e z valem, juntos:

$$J_z = \frac{m_1}{2} r_1^2 + \frac{m_2}{2} r_2^2 = \frac{\pi \rho}{2} (h_1 r_1^4 + h_2 r_2^4)$$

$$\begin{aligned} J_x = J_y &= \frac{m_1}{12} (3r_1^2 + h_1^2 + 12d_1^2) + \frac{m_2}{12} (3r_2^2 + h_2^2 + 12d_2^2) = \\ &= \frac{\pi \rho}{12} r_1^2 h_1 (3r_1^2 + h_1^2 + 12d_1^2) + \frac{\pi \rho}{12} r_2^2 h_2 (3r_2^2 + h_2^2 + 12d_2^2) \end{aligned}$$

onde d_1 e d_2 são as distâncias dos centros dos cilindros até o centro da calota esférica.

Os momentos de inércia do mancal esférico podem agora ser obtidos a partir dos momentos da calota esférica e dos cilindros:

$$J_z = \frac{\pi \rho}{2} \left(\frac{8}{15} R^5 + R^4 h - \frac{2R^2 h^3}{3} + \frac{h^5}{5} + h_1 r_1^4 + h_2 r_2^4 \right)$$

$$\begin{aligned} J_x = J_y &= \frac{\pi \rho}{60} (16R^5 + 15R^4 h + 10R^2 h^3 - 9h^5) + \\ &+ \frac{\pi \rho}{12} [r_1^2 h_1 (3r_1^2 + h_1^2 + 12d_1^2) + r_2^2 h_2 (3r_2^2 + h_2^2 + 12d_2^2)] \end{aligned}$$

Os valores das grandezas medidas são: $m = 13,10$ kg, $R = 80$ mm, $h = 14$ mm, $h_1 = 22$ mm, $r_1 = 60$ mm, $d_1 = 25$ mm, $h_2 = 16$ mm, $r_2 = 25$ mm, $d_2 = 44$ mm. Com isso pode-se calcular os volumes, que resultam: $V_e = 1,351 \cdot 10^{-3} \text{ m}^3$, $V_1 = 0,2488 \cdot 10^{-3} \text{ m}^3$, $V_2 = 0,0314 \cdot 10^{-3} \text{ m}^3$, e $V = V_e + V_1 + V_2 = 1,6312 \cdot 10^{-3} \text{ m}^3$. A densidade pode agora ser estimada, obtendo-se: $\rho = m / V = 8031 \text{ kg/m}^3$. Tem-se assim os resultados: $J_z = 32,810 \cdot 10^{-3} \text{ kg m}^2$, e $J_x = J_y = 29,396 \cdot 10^{-3} \text{ kg m}^2$. A matriz de inércia do mancal esférico em relação ao centro da esfera fica:

$$\mathbf{J}_{me} = \begin{pmatrix} 29,396 & 0 & 0 \\ 0 & 29,396 & 0 \\ 0 & 0 & 32,810 \end{pmatrix} 10^{-3} \text{ kg m}^2.$$

A.3 Momento de inércia da Bateria

A bateria será admitida com o formato de um paralelepípedo com densidade uniforme. Na verdade as faces opostas da bateria não são exatamente paralelas, mas apresentam um pequeno ângulo de cunha. A massa do suporte será considerada como distribuída uniformemente no volume da bateria.

Os momentos de inércia de uma caixa de massa m e lados a , b e c , nas direções x , y e z , respectivamente (Figura A.4), em relação ao centro de massa, são calculados por:

$$J_x = \frac{m}{12}(b^2 + c^2)$$

$$J_y = \frac{m}{12}(a^2 + c^2)$$

$$J_z = \frac{m}{12}(a^2 + b^2)$$

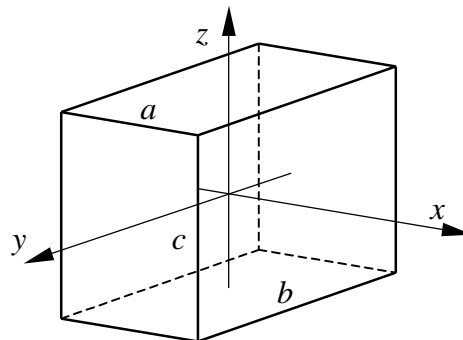


Figura A.4 – Geometria utilizada como modelo da bateria.

Considerando os valores medidos, tem-se: $m = 2,27$ kg, $a = 0,065$ m, $b = 0,150$ m, e $c = 0,093$ m. Uma vez que o sistema de coordenadas fixado na bateria é paralelo ao sistema fixado à plataforma, tem-se que a matriz de inércia resulta:

$$\mathbf{J}_{bat} = \begin{pmatrix} 5,892 & 0 & 0 \\ 0 & 2,435 & 0 \\ 0 & 0 & 5,056 \end{pmatrix} 10^{-3} \text{ kg m}^2.$$

A.4 Momento de inércia dos Reservatórios

A geometria do reservatório será aproximada por uma casca cilíndrica com duas cascas semi-esféricas nas extremidades. As principais dimensões do reservatório são mostradas na Figura A.5, e a geometria adotada é ilustrada na Figura A.6. O centro de massa é considerado como sendo o centro geométrico do reservatório. Isto é particularmente verdadeiro no caso da massa do ar comprimido que será levada em conta no balanceamento. O sistema de eixos fixado no centro do reservatório é paralelo ao sistema de eixos da plataforma.

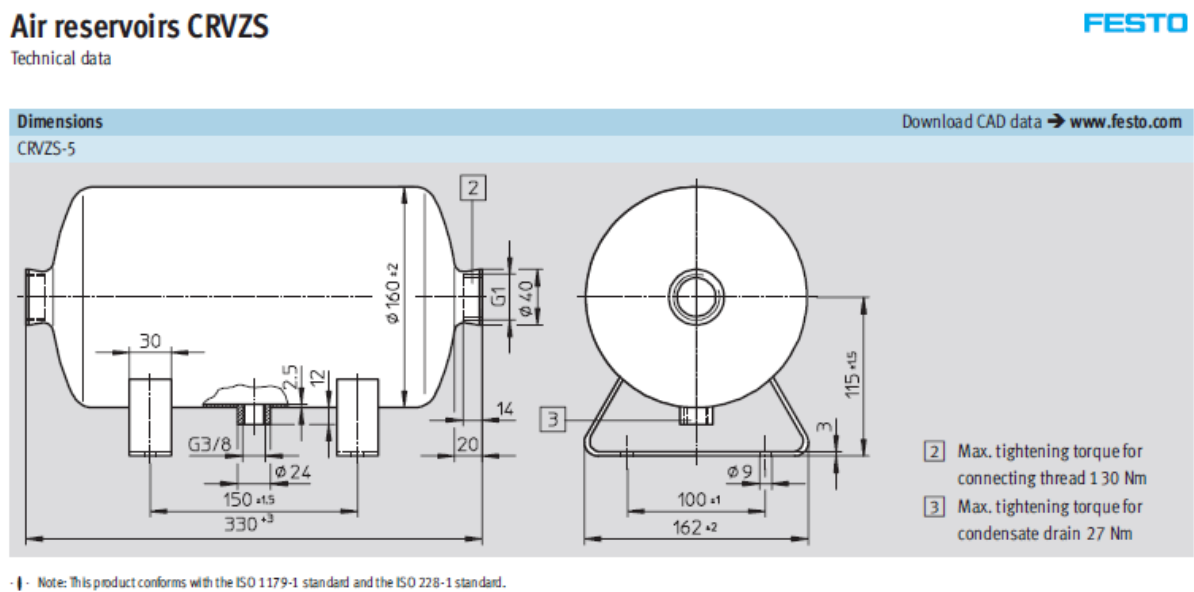


Figura A.5 – Principais dimensões do reservatório (Festo, 2009).

A inércia de uma casca esférica de massa m_e e raio R vale:

$$J = \frac{2m_e R^2}{3},$$

e os momentos de inércia de uma casca cilíndrica de massa m_c , raio R e comprimento h , em relação a eixos longitudinal e transversal, respectivamente, são:

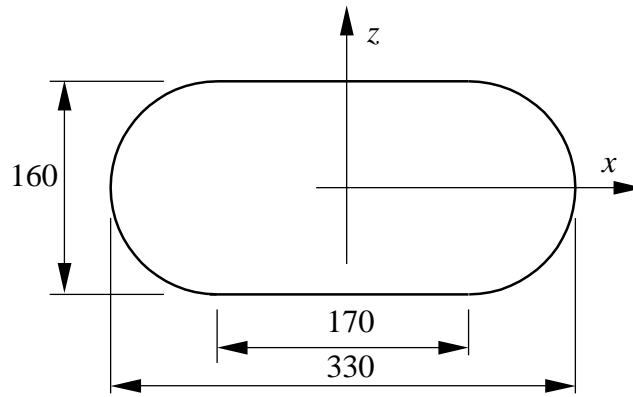


Figura A.6 – Dimensões e geometria utilizadas para cálculo da inércia do reservatório.

$$J_l = m_c R^2, \quad J_t = m_c \left(\frac{R^2}{2} + \frac{h^2}{12} \right),$$

e com isso os momentos nos eixos x e z do reservatório ficam:

$$J_x = \frac{2m_e R^2}{3} + m_c R^2, \text{ e}$$

$$J_z = J_y = \frac{2m_e R^2}{3} + \frac{m_e h^2}{4} + m_c \left(\frac{R^2}{2} + \frac{h^2}{12} \right),$$

onde a segunda parcela do segundo termo representa a translação do eixo de rotação da esfera. Novamente, em virtude da simetria, os produtos de inércia são nulos. Admitindo agora que as massas do cilindro e das duas cascas esféricas sejam proporcionais aos seus volumes (igual densidade) então se tem que:

$$m_e = \frac{V_e}{V_e + V_c} m = \frac{2R}{2R + h} m$$

$$m_c = \frac{V_c}{V_e + V_c} m = \frac{h}{2R + h} m$$

Dadas as principais dimensões adotadas para o reservatório, ou seja, $m = 3,75$ kg (média entre os dois reservatórios), $R = 80$ mm e $h = 170$ mm, as massas resultam = 1,818 kg e

$m_c = 1,932 \text{ kg}$, e os momentos de inércia ficam $J_x = 20,121 \cdot 10^{-3} \text{ kg m}^2$, e $J_z = J_y = 31,728 \cdot 10^{-3} \text{ kg m}^2$. A matriz de inércia do reservatório fica então igual a

$$\mathbf{J}_{res} = \begin{pmatrix} 20,121 & 0 & 0 \\ 0 & 31,728 & 0 \\ 0 & 0 & 31,728 \end{pmatrix} 10^{-3} \text{ kg m}^2.$$

A.5 Momento de inércia do suporte das massas de balanceamento:

As dimensões do suporte são mostradas na figura A.7. Como a geometria do suporte é semelhante à da mesa, pode-se então utilizar as relações já obtidas para o momento de inércia, e faz-se a diferença entre os momentos do octógono externo e o interno, que resultam:

$$\begin{aligned} J_z &= 2 \frac{m_e}{3A_e} (a_e^4 + 4a_e^3b_e - b_e^4) - 2 \frac{m_i}{3A_i} (a_i^4 + 4a_i^3b_i - b_i^4) = \\ &= 2 \frac{\rho e}{3} (a_e^4 + 4a_e^3b_e - b_e^4 - a_i^4 - 4a_i^3b_i + b_i^4) = \quad , \\ &= 2 \frac{m}{3A} (a_e^4 + 4a_e^3b_e - b_e^4 - a_i^4 - 4a_i^3b_i + b_i^4) \end{aligned}$$

e

$$\begin{aligned} J_x = J_y &= \frac{m_e}{6A_e} (a_e^4 + 4a_e^3b_e - b_e^4) - \frac{m_i}{6A_i} (a_i^4 + 4a_i^3b_i - b_i^4) = \\ &= \frac{m}{6A} (a_e^4 + 4a_e^3b_e - b_e^4 - a_i^4 - 4a_i^3b_i + b_i^4) \end{aligned}$$

onde a_e e b_e são as dimensões do octógono externo (conforme mostrado na figura A.1), a_i e b_i são as medidas do octógono interno, m é a massa do suporte e A é sua área. Como esta última é composta pela diferença entre as áreas dos octógonos, ou seja, $A = 2(a_e^2 + 2a_eb_e - b_e^2 - a_i^2 - 2a_ib_i + b_i^2)$, substituindo esta relação nos momentos tem-se que:

$$J_z = \frac{m}{3} \left(\frac{a_e^4 + 4a_e^3b_e - b_e^4 - a_i^4 - 4a_i^3b_i + b_i^4}{a_e^2 + 2a_eb_e - b_e^2 - a_i^2 - 2a_ib_i + b_i^2} \right),$$

e

$$J_x = J_y = \frac{m}{12} \left(\frac{a_e^4 + 4a_e^3 b_e - b_e^4 - a_i^4 - 4a_i^3 b_i + b_i^4}{a_e^2 + 2a_e b_e - b_e^2 - a_i^2 - 2a_i b_i + b_i^2} \right)$$

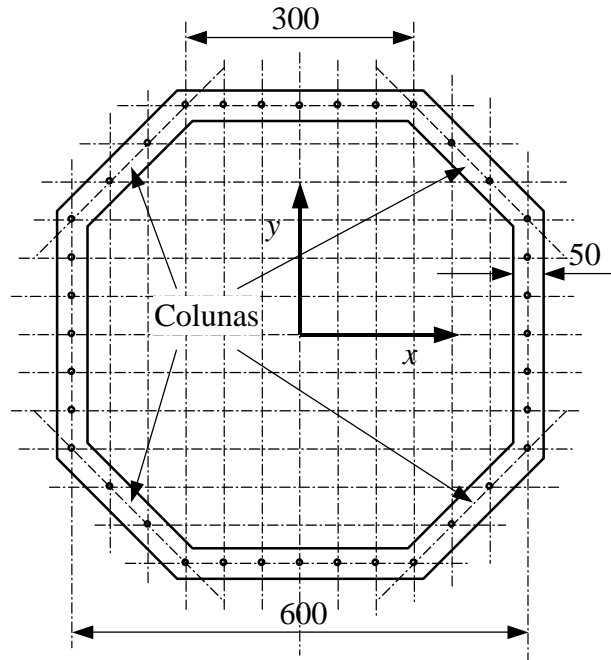


Figura A.7 – Medidas do suporte das massas de balanceamento.

Obtém-se por geometria que:

$$a_e = \frac{600 + 50}{2} = 325 \text{ mm,}$$

$$b_e = \frac{300}{2} + \frac{50}{2} \tan 22,5^\circ = 160,36 \text{ mm}$$

e

$$a_i = \frac{600 - 50}{2} = 275 \text{ mm,}$$

$$b_i = \frac{300}{2} - \frac{50}{2} \tan 22,5^\circ = 139,64 \text{ mm}$$

Considerando a massa medida do suporte de 1,420 kg, a matriz de inércia resulta

$$\mathbf{J}_b = \begin{pmatrix} 0,03595 & 0 & 0 \\ 0 & 0,03595 & 0 \\ 0 & 0 & 0,1438 \end{pmatrix} \text{ kg m}^2.$$

A.6 Momento de inércia das colunas do suporte de balanceamento:

O suporte para as massas de balanceamento é fixado à mesa por meio de 4 colunas cujo desenho é mostrado na figura A.8. Em virtude da pequena massa das colunas, elas serão consideradas como tendo sua massa concentrada no seu centro geométrico. Porém, como as colunas ficam afastadas do centro de rotação, a inércia será dada então por:

$$J_z = \sum_{i=1}^4 m_i (x_i^2 + y_i^2),$$

$$J_x = \sum_{i=1}^4 m_i y_i^2, \quad J_y = \sum_{i=1}^4 m_i x_i^2$$

em relação a um sistema de eixos com origem na coordenada $-0,133$ m sobre o eixo z . Esta coordenada corresponde ao centro de massa das colunas. Uma vez que $x_i = \pm 0,225$ m, $y_i = \pm 0,225$ m (figura A.6) e $m_i = 0,2681$ kg, tem-se então que a matriz de inércia fica:

$$\mathbf{J}_c = \begin{pmatrix} 0,0543 & 0 & 0 \\ 0 & 0,0543 & 0 \\ 0 & 0 & 0,1086 \end{pmatrix} \text{ kg m}^2.$$

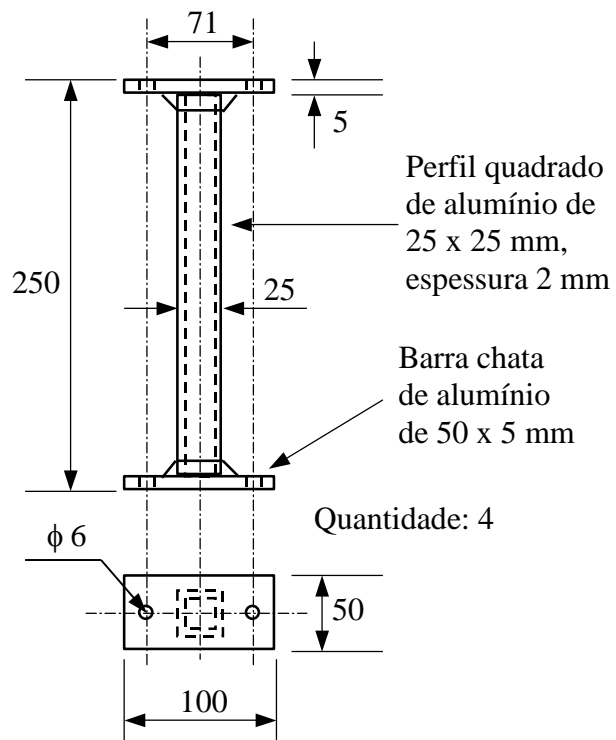


Figura A.8 – Medidas da coluna do suporte de balanceamento.

APÊNCICE B – CONFIGURAÇÃO E ACIONAMENTO DA MESA

Procedimentos descritos com auxílio do aluno do curso de Mestrado em Engenharia e Tecnologia Espacial do INPE, Alexandre Macedo de Oliveira.

B.1 – PROCEDIMENTOS DE CONFIGURAÇÃO

B.1.1 – Instalação dos softwares no PC/104

Para a realização dos testes, é necessário a instalação da interface de tempo real *Orocos*.

B.1.1.1 – Biblioteca *Orocos*

Essa biblioteca cria as tarefas de tempo real, garantindo o determinismo nas amostragens das medidas. Os procedimentos de instalação são descritos a seguir. O caractere # significa que o comando deve ser executado como “superusuário” (*root*).

1. Fazer o download da biblioteca na página:

```
# wget http://www.orocos.org/stable/rtt/v1.12.1/orocos-rtt-1.12.1-src.tar.bz2
```

```
# wget http://www.orocos.org/stable/ocl/v1.12.1/orocos-ocl-1.12.0-src.tar.bz2
```

2. Descompactar os arquivos:

```
# tar -xjvf orocos-rtt-1.12.1-src.tar.bz2
```

```
# tar -xjvf orocos-ocl-1.12.1-src.tar.bz2
```

3. Executar procedimentos de compilação:

Para o RTT:

```
# cd orocos-rtt
```

```
# mkdir build
```

```
# cd build
```

```
# cmake ..
```

```
# make install
```

Para o OCL:

```
# cd orocos-ocl
```

```
# mkdir build
```

```
# cd build
```

```
# cmake ..
```

make install

A biblioteca já pode ser usada. Sua documentação com exemplos pode ser acessada em <http://www.orocos.org/stable/examples/rtt/rtt-examples-1.12.0.tar.gz>

B.1.2 – Instalação dos *softwares*

B.1.2.1 – *Xming*

Para a visualização da interface gráfica do computador de bordo via SSH no *Windows* é necessário a instalação do software *Xming* (Servidor X para *Windows*), através do link: <http://sourceforge.net/projects/xming/>.

B.1.2.2 – *Putty*

Putty.exe é um software cliente para conexões do tipo SSH, telnet ou serial. É um software livre, simples e não necessita de instalação. Pode ser baixado no link: <http://www.putty.org/>.

B.1.3 – Configuração da rede no roteador *wireless*

O roteador *wireless TP-LINK WR340G* está configurado para atribuir endereços específicos de IP para o PC/104 e para o notebook de acesso remoto baseados no *MAC Adress* de cada um deles. Para acessar as configurações, digite em um *browser*:

<http://192.168.1.1/>

login: admin

senha: admin

--- Basic Settings ---	DHCP Clients List				
Quick Setup					
Network					
Wireless					
--- Advanced Settings ---					
DHCP					
DHCP Settings					
DHCP Clients List					
Address Reservation					
Forwarding					
Security					
Static Routing					
IP QoS					
IP & MAC Binding					
Dynamic DNS					
--- Maintenance ---					
System Tools					

ID	Client Name	MAC Address	Assigned IP	Lease Time
4	Labsim-Latitude	9C-B7-0D-3B-CC-44	192.168.1.100	Permanent
5	---	1C-7E-E5-14-34-DA	192.168.1.101	Permanent

Figura B.1 – Configuração do roteador *wireless*.

O IP do PC/104 é 192.168.1.101 e o IP do notebook é 192.168.1.100, conforme visto no menu *DCHP/DHCP Clients List*. É necessário, obviamente, estar conectado à rede PC104 para modificar essas configurações.

SSID da rede: PC104

Senha: PC104PC104

B.1.4 – Acionamentos eletropneumáticos

No andar superior do LABSIM há um quadro geral de disjuntores do laboratório. Para pressurizar o sistema pneumático necessita-se acionar o disjuntor com a etiqueta “compressor de ar”.

No térreo encontra-se a bancada pneumática de acionamento do mancal mostrada na figura B.2. Para a energização desta necessita-se ligar o disjuntor indicado pelo número 4. Os reguladores de pressão indicados pelos números 1, 2 e 3 necessitam ser colocados em pressão mínima de 2 bar. Recomenda-se utilizar exatos 2 bar para o regulador de pressão indicado pelo número 1, a fim de se evitar problemas de vibração na mesa devido ao turbilhonamento de ar no mancal.

Na mesa, a pressão de saída deve ser ajustada para 1,5 bar pelo regulador indicado pelo número 7 (figura B.3).

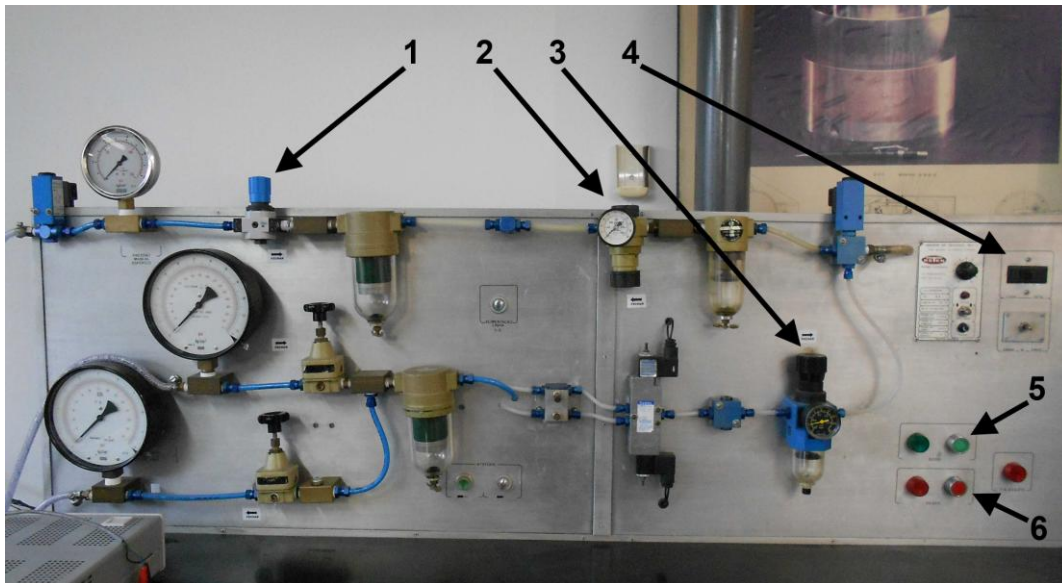


Figura B.2 – Bancada pneumática de acionamento do mancal.

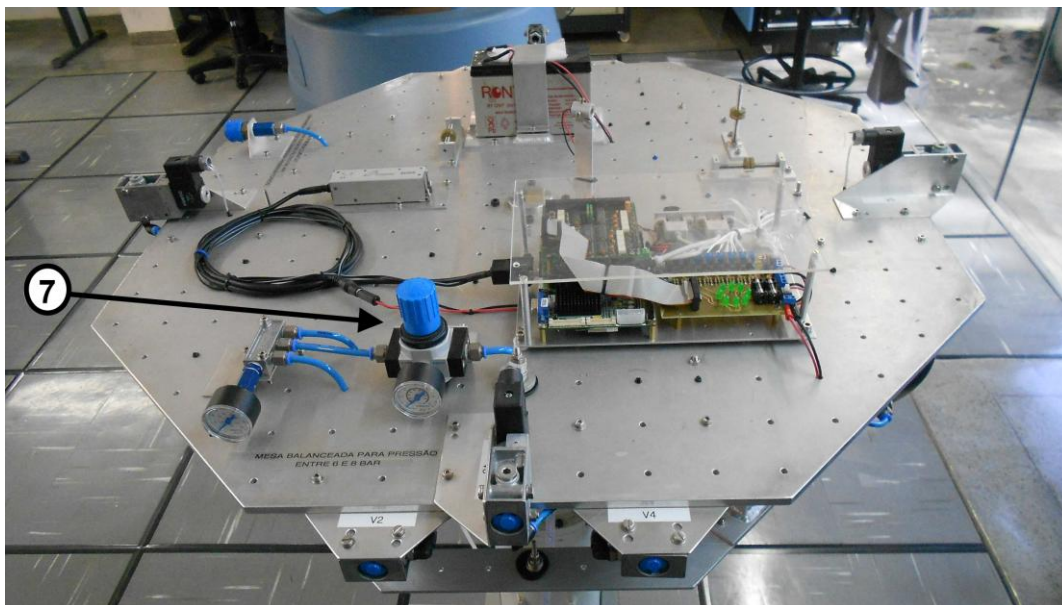


Figura B.3 – Mesa de mancal a ar.

B.2 – PROCEDIMENTOS DE USO

B.2.1 – Ligando o sistema

Para ligar o sistema é necessário conectar o cabo VGA de 15 pinos de um monitor externo ao PC/104, como mostrado na figura B.4. Se esse procedimento não for realizado, o sistema operacional não inicia da forma correta.

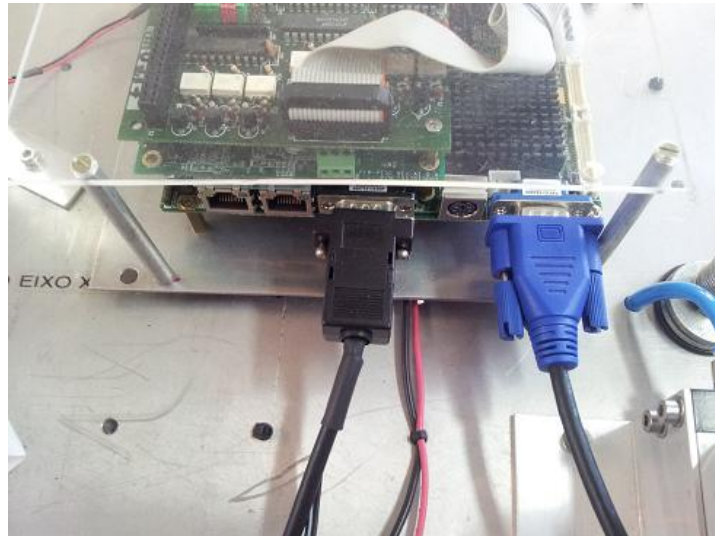


Figura B.4 – Conexão do cabo VGA de 15 pinos do monitor.

Após a conexão do cabo de vídeo, o PC/104 é acionado pressionando-se o *switch* mostrado pela seta na figura B.5.

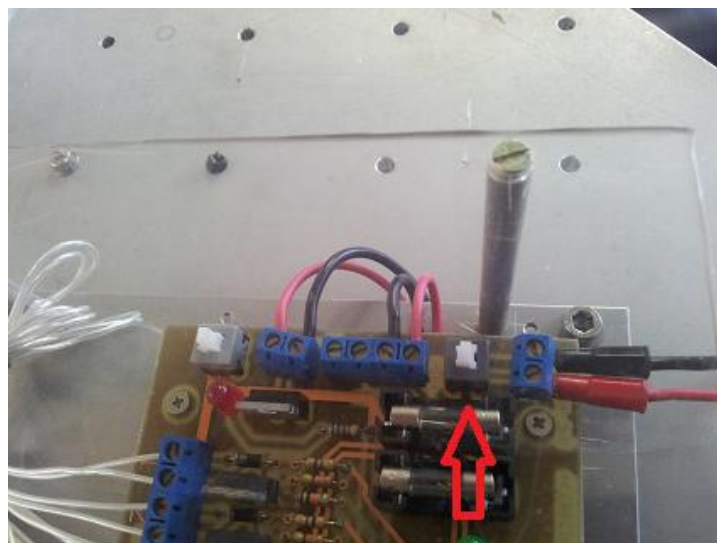


Figura B.5 – Acionamento do PC/104.

A inicialização do sistema operacional estará terminada quando o monitor exibir a tela mostrada na figura B.6. O computador de bordo está configurado para se conectar automaticamente à rede PC104.



Figura B.6 – Tela de inicialização do PC/104.

B.2.2 – Fazendo *login* no sistema de forma remota (SSH)

Caso o usuário queira operar diretamente o PC/104, basta digitar o nome de usuário e senha. Para acessar a máquina utilizando um computador remoto via SSH, é necessário realizar esse processo de uma forma diferente.

Para conectar de forma remota, execute o aplicativo Putty em qualquer computador que também esteja conectado à rede PC104. Existem duas configurações a serem feitas no Putty. Uma delas é na aba *Session* (figura B.7.a) e a outra na aba *Connection/SSH/X11* (figura B.7.b). Essas configurações fazem com que a interface gráfica dos aplicativos abertos via SSH seja exportada para o computador externo. Para o correto funcionamento, o usuário precisa ter instalado e estar executando o software *Xming* (figura B.7.c).

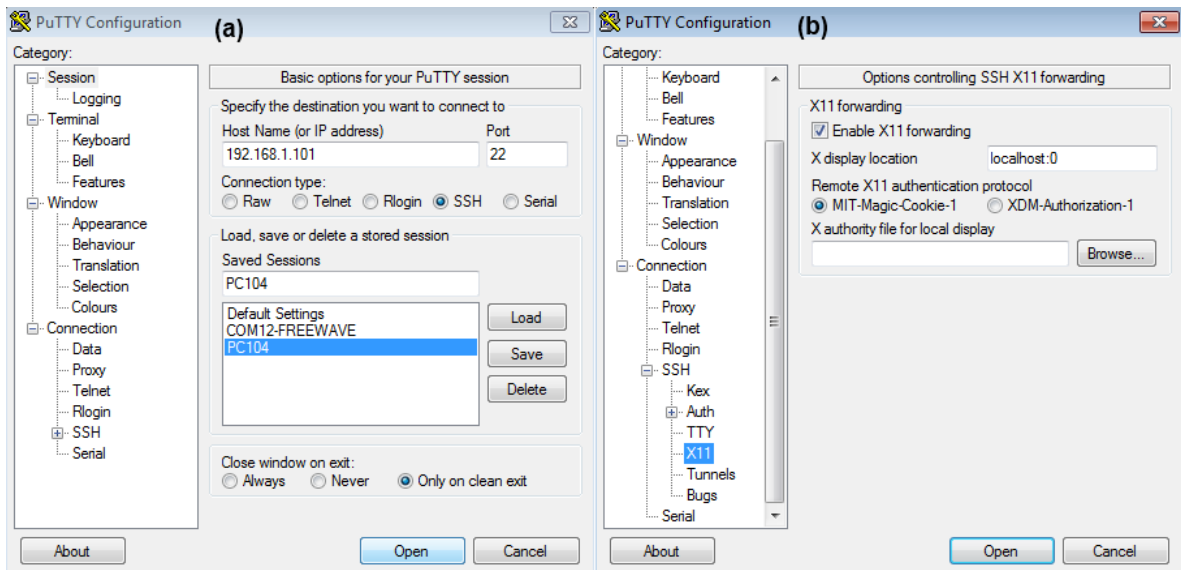


Figura B.7 – (a) e (b) Configurações do aplicativo *PuTTY*. (c) Exibição da execução do software *Xming*.

Após a conexão, o usuário precisa digitar o nome do usuário e senha.

Login: root

Senha: pc104

O usuário irá observar a tela mostrada na figura B.8.

```

192.168.1.101 - PuTTY
login as: root
root@192.168.1.101's password:
Last login: Thu Jul  4 13:28:15 2013 from 192.168.1.100
root@pc104:~# whoami
root
root@pc104:~# pwd
/root
root@pc104:~# █
  
```

Figura B.8 – Tela de *login*.

B.2.3 – Entrando no diretório de trabalho

O usuário estará no diretório:

/root

Para entrar no diretório em que os arquivos do experimento estão, digite:

cd /home/pc104

B.2.4 – Carregando o módulo de comunicação com a placa de acionamento das válvulas

O primeiro passo é carregar o módulo da interface FS8E8S, que comanda os canais digitais para o acionamento das válvulas de gás (figura B.9). Para isso, digite:

cd driver26

./fs8e8s_load

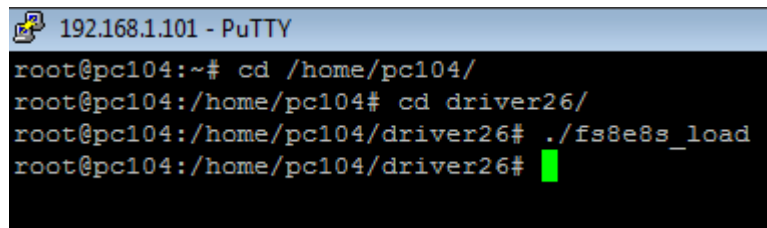
A screenshot of a terminal window titled "192.168.1.101 - PuTTY". The terminal shows the following sequence of commands and prompts: root@pc104:~# cd /home/pc104/, root@pc104:/home/pc104# cd driver26/, root@pc104:/home/pc104/driver26# ./fs8e8s_load, and root@pc104:/home/pc104/driver26# followed by a green cursor. The background is black and the text is white.

Figura B.9 – Carregamento do módulo da interface FS8E8S.

Ao pressionar *Enter*, uma mensagem irá aparecer no monitor ligado ao PC/104, com informações sobre a placa, endereço de memória dos canais digitais, etc (figura B.10). A mensagem não aparece no terminal SSH pois mensagens dentro do *kernel* apenas aparecem em modo texto, no computador de origem do comando.



Figura B.10 – Mensagem com informações sobre a placa, endereço de memória dos canais digitais, etc.

B.2.5 – Testando o acionamento das válvulas

Para testar se as válvulas estão corretamente acionadas, digite:

```
# cd /home/pc104/fs8e8s  
# ./main
```

Digite 0 para a máscara. Por exemplo: digite 1 para o acionamento da válvula e novamente digite 1 para desligar a válvula (figura B.11).

```
192.168.1.101 - PuTTY
root@pc104:~# cd /home/pc104/
root@pc104:/home/pc104# cd fs8e8s/
root@pc104:/home/pc104/fs8e8s# ./main

Digite a mascara que deseja acionar (0x00 a 0xff):
0

Digite o pino que deseja acionar (1 a 8):
1

Digite o pino que deseja desligar (1 a 8):
1
root@pc104:/home/pc104/fs8e8s# █
```

Figura B.11 – Teste das válvulas individuais.

No instante de acionamento, o LED verde correspondente à válvula 1 será ligado (figura B.12).

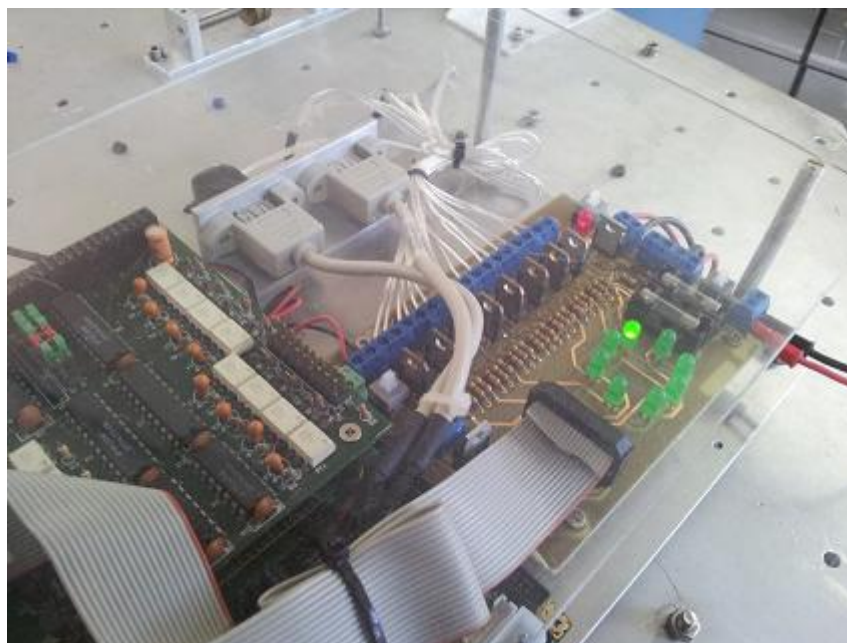


Figura B.12 – LED de indicação do acionamento da válvula 1.

A máscara é um número inteiro positivo de 8 bits, em que cada bit correspondente a uma válvula. O bit menos significativo corresponde a válvula 1 e o bit mais significativo corresponde a válvula 8. A máscara pode ser representada por um número inteiro ou um número hexadecimal. Para testar o acionamento, use os exemplos baseados na tabela B.1.

Tabela B.1 – Exemplo de máscaras para teste das válvulas.

Número Válvulas	Máscara	Inteiro	Hexadecimal
1 e 2	00000011	3	0x03
3, 4 e 6	00101100	44	0x2C

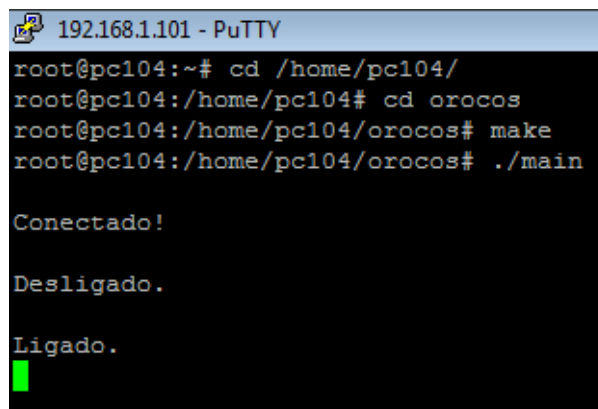
B.2.6 – Executando o experimento

Para executar o experimento de controle, digite:

```
# cd /home/pc104/orocos  
# ./main
```

A sequência de comandos executada pelo programa principal é (figura B.13):

1. Configura a porta serial (*Conectado!*);
2. Envia o comando para desligar o sensor (*Desligado.*);
3. Aguarda 2 segundos;
4. Envia o comando para ligar o sensor. Ao ligar, o LED do sensor muda de vermelho para verde (*Ligado.*), como indicado na figura B.14;
5. Aguarda 60 segundos para o auto-alinhamento do sensor. É importante ressaltar que o processo este processo deve ser realizado com a mesa totalmente **PARADA**;
6. Inicia o experimento, alinhando a mesa com a posição (Leste-Norte-Cima).



```
192.168.1.101 - PuTTY  
root@pc104:~# cd /home/pc104/  
root@pc104:/home/pc104# cd orocos  
root@pc104:/home/pc104/orocos# make  
root@pc104:/home/pc104/orocos# ./main  
  
Conectado!  
  
Desligado.  
  
Ligado.  
█
```

Figura 13 – Sequencia de comandos executados pelo programa principal.



Figura B.14 – LED verde: indicação de sensor em modo de operação.

Digitando o comando “*ls*” e em seguida “*Enter*”, é possível conferir todas as variáveis envolvidas no processo: velocidades angulares, medidas de campo magnético, medidas dos ângulos de Euler, medidas dos acelerômetros, inércias pré-definidas para o controle e ganhos do controlador PD (Figura B.15).

Ao iniciar o experimento, as válvulas começarão a disparar. Neste momento o botão indicado pelo número 6 da figura B.2 (*DESCE*) deve ser acionado para que os pistões liberem a mesa sobre o mancal, dando-lhe liberdade de movimento.

Com os reservatórios totalmente carregados à pressão de 8 bar, o tempo total de experimento será de aproximadamente 1,5 minutos para correção de atitude em máximos ângulos possíveis para a mesa. Para menores correções, ou seja, pouco acionamento das válvulas e consumo de ar dos reservatórios, o tempo de experimentação deve ser maior.

Ao fim do experimento a mesa terá descarregado quase completamente todo ar de seu reservatório, fazendo com que os atuadores não consigam mais movimentá-la. Assim, necessita-se pressionar o botão indicado pelo número 5 da figura B.2 (*SOBE*) a fim de suspender a mesa do mancal.

```
192.168.1.101 - PuTTY
float Ixx          = 2.21
float Iyy          = 1.91
float Izz          = 10.17
float dead_band   = 0.0174528
int fd            = 10
int wr           = 1
int rd           = 36
float AccX        = -0.0091
float AccY        = -0.0027
float AccZ        = 0.9994
float GyroX       = 0.04
float GyroXFiltrado = -0.0425606
float GyroY       = -0.34
float GyroYFiltrado = 0.249603
float GyroZ       = 1.66
float GyroZFiltrado = 1.55119
float MagX        = -8156
float MagY        = 11564
float MagZ        = 8452
float heading     = -14.36
float headingFiltrado = 0
float pitch       = -0.14
float roll        = 0.52
int checksum      = 3022
int atuador       = 48

Methods          : abreArquivo activate atualizaFrame cleanup conecta configure desliga
error executaControleOtimo executaControlePID fechaArquivo getErrorCount getPeriod
getWarningCount gravaDados inFatalError inRunTimeError inRunTimeWarning isActive
isConfigured isRunning liga limpaConfiguracao resetError retornaDouble retornaInt
start stop trigger update warning

Commands         : (none)
Events           : (none)

Data Flow Ports: (none)

Task Objects:
    this ( The interface of this TaskContext. )
    scripting ( Access to the Scripting interface. Use this object in order to
load or query programs or state machines. )
    engine ( Access to the Execution Engine. Use this object in order to
address programs or state machines which may or may not be loaded. )
    marshalling ( Read and write Properties to a file. )

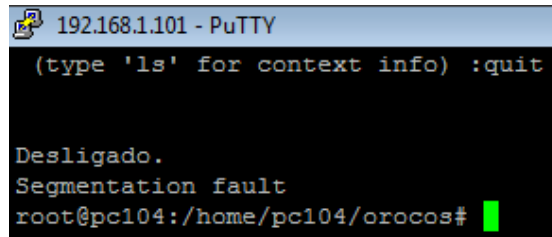
Peers            : (none)

In Task AHRs[R]. (Status of last Command : none )
(type 'ls' for context info) :ls
```

Figura B.15 – Exibição dos parâmetros de funcionamento.

Para finalizar a execução do experimento de controle (figura B.16), digite:

quit



```
192.168.1.101 - PuTTY
(type 'ls' for context info) :quit

Desligado.
Segmentation fault
root@pc104:/home/pc104/orocos#
```

Figura B.16 – Tela de finalização do experimento.

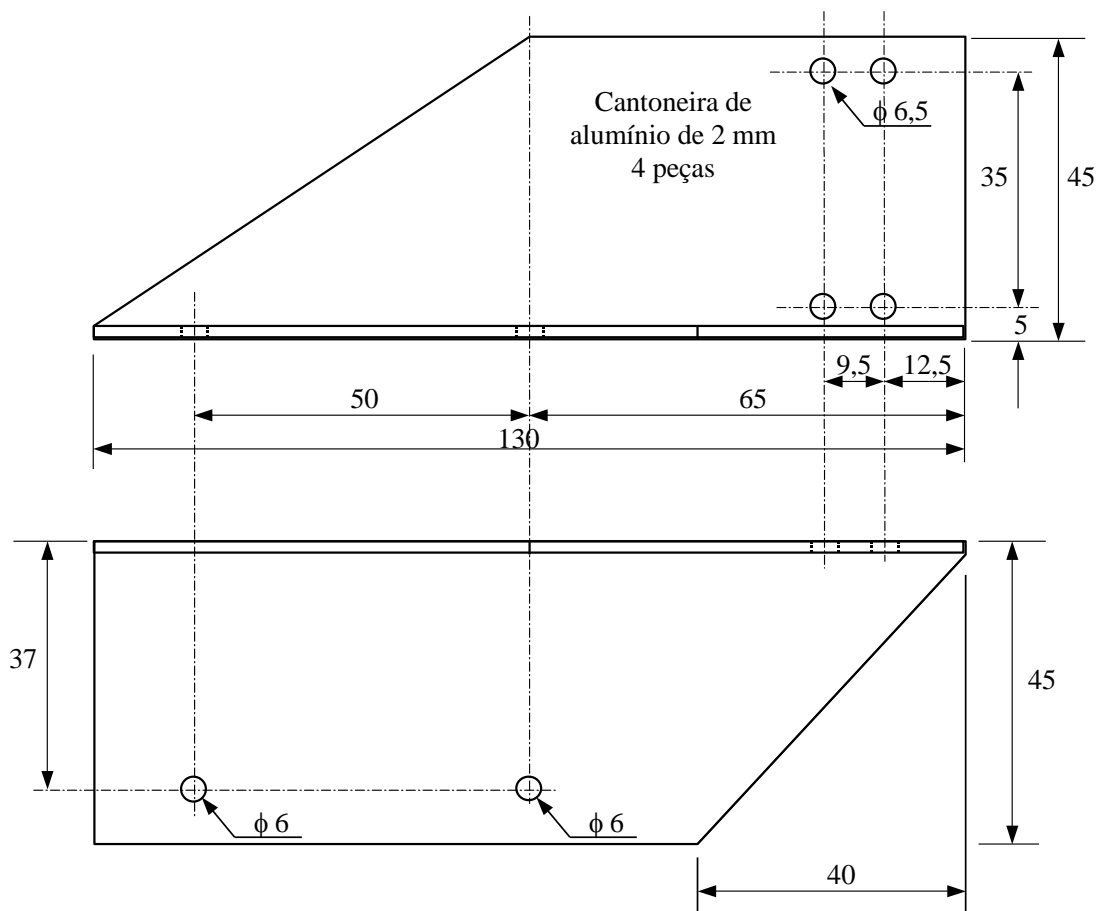


Figura C.2 – Suporte para as válvulas +X, -X, +Y e -Y

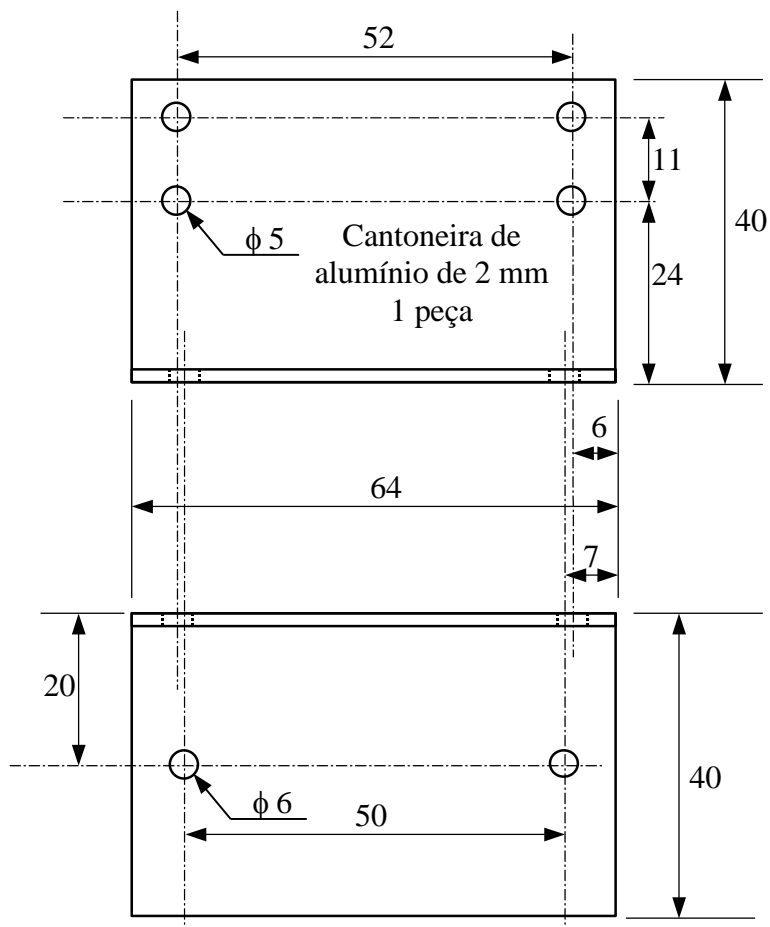


Figura C.3 – Suporte para o regulador de pressão e manômetro de saída

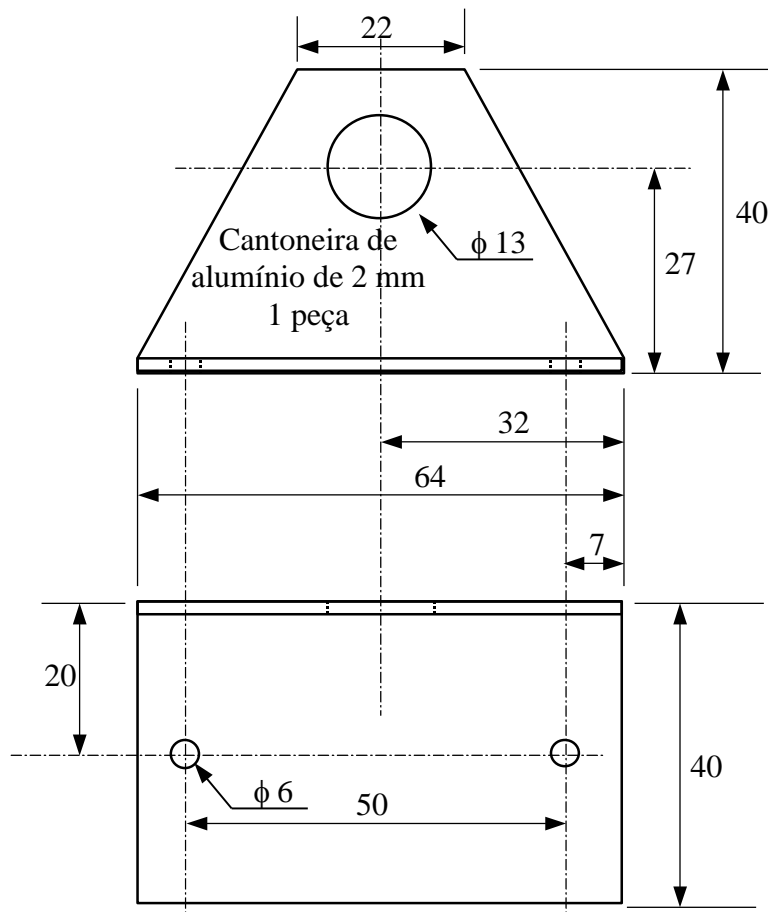


Figura C.4 – Suporte para o engate rápido de alimentação

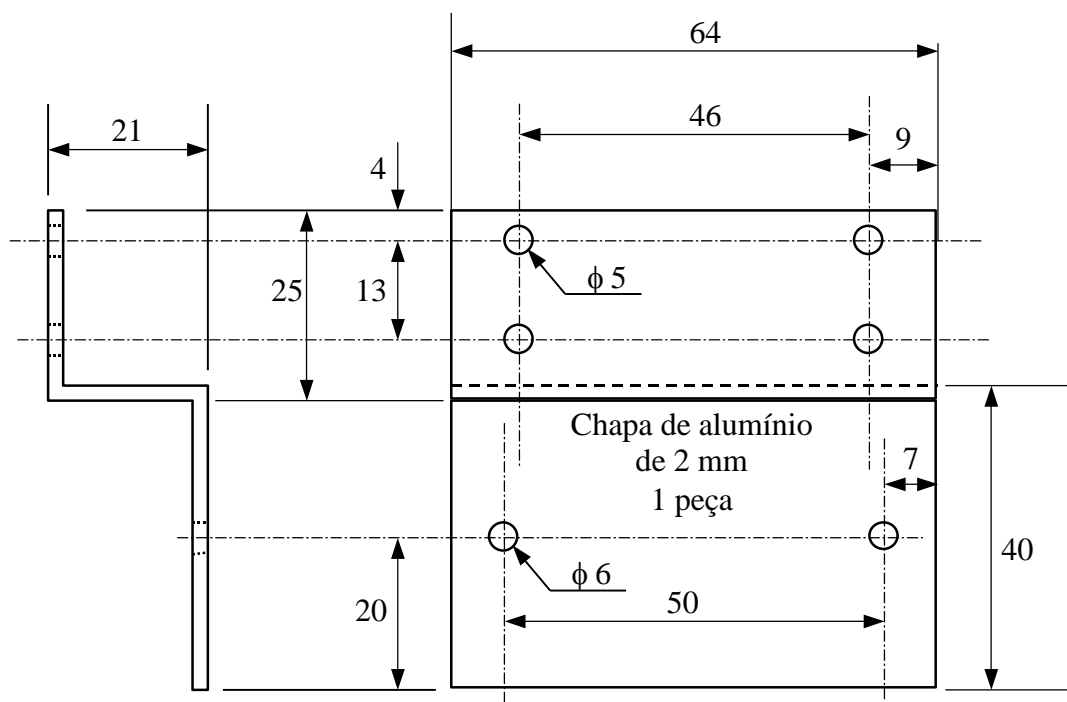


Figura C.5 – Suporte para o distribuidor de 4 vias e manômetro de alimentação

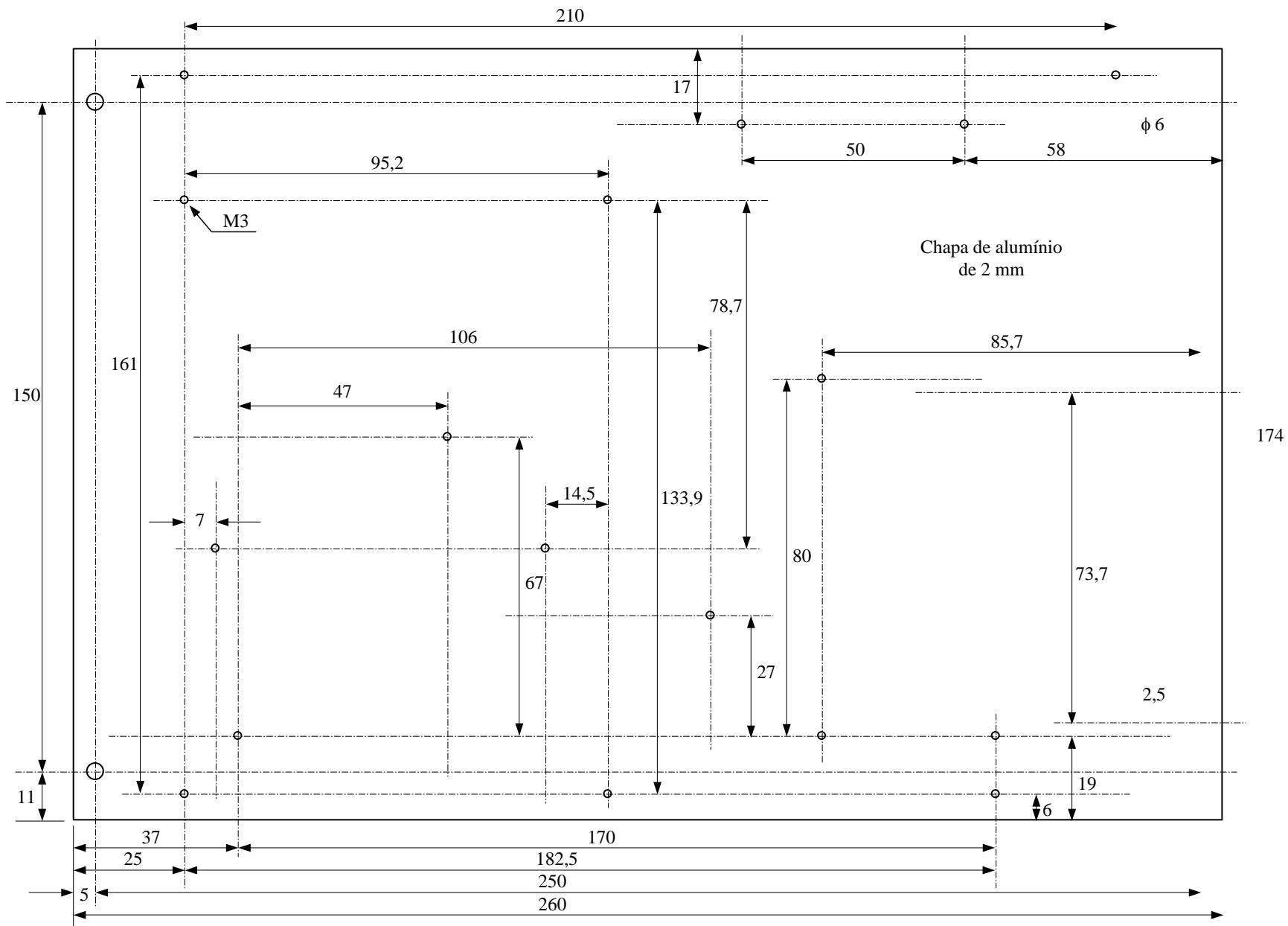


Figura C.6 – Suporte da eletrônica digital

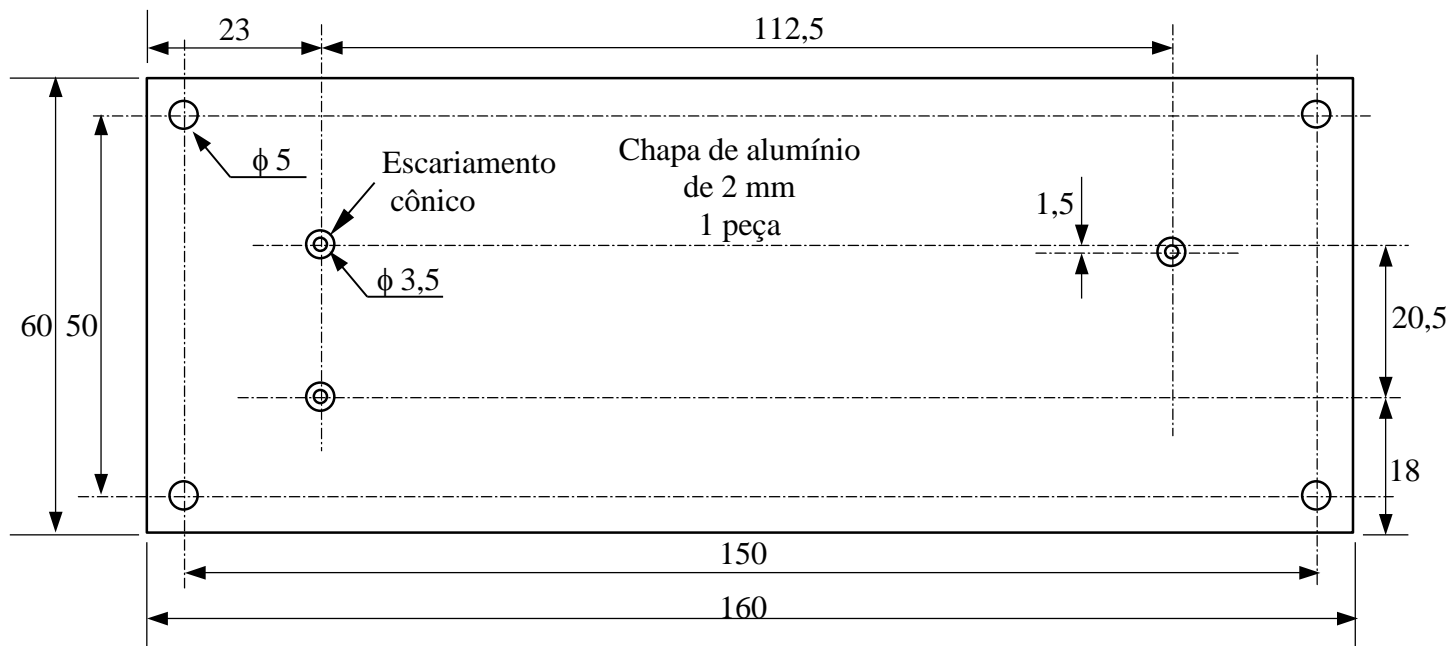


Figura C.7 – Suporte dos sensores.

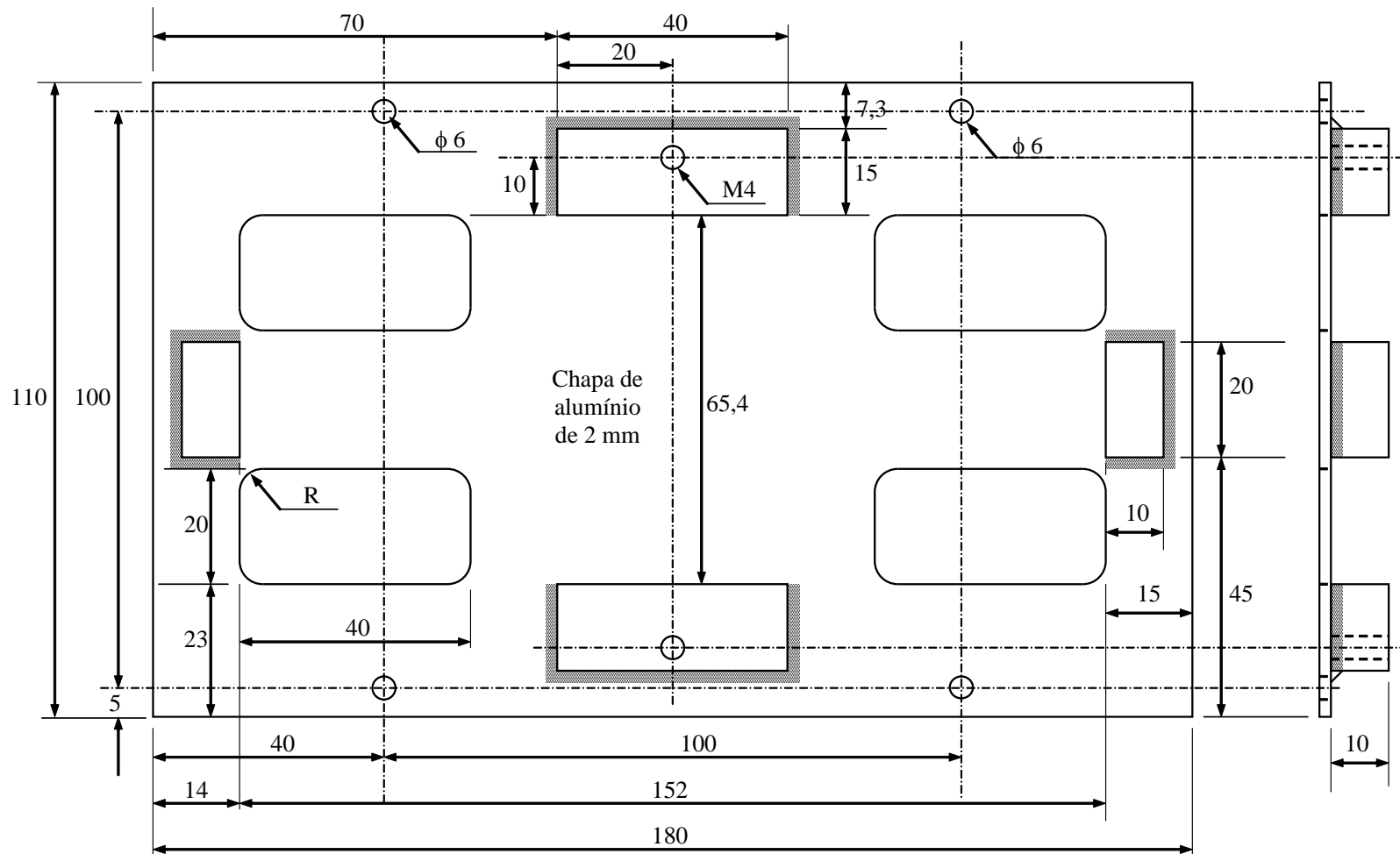


Figura C.8 – Suporte da bateria

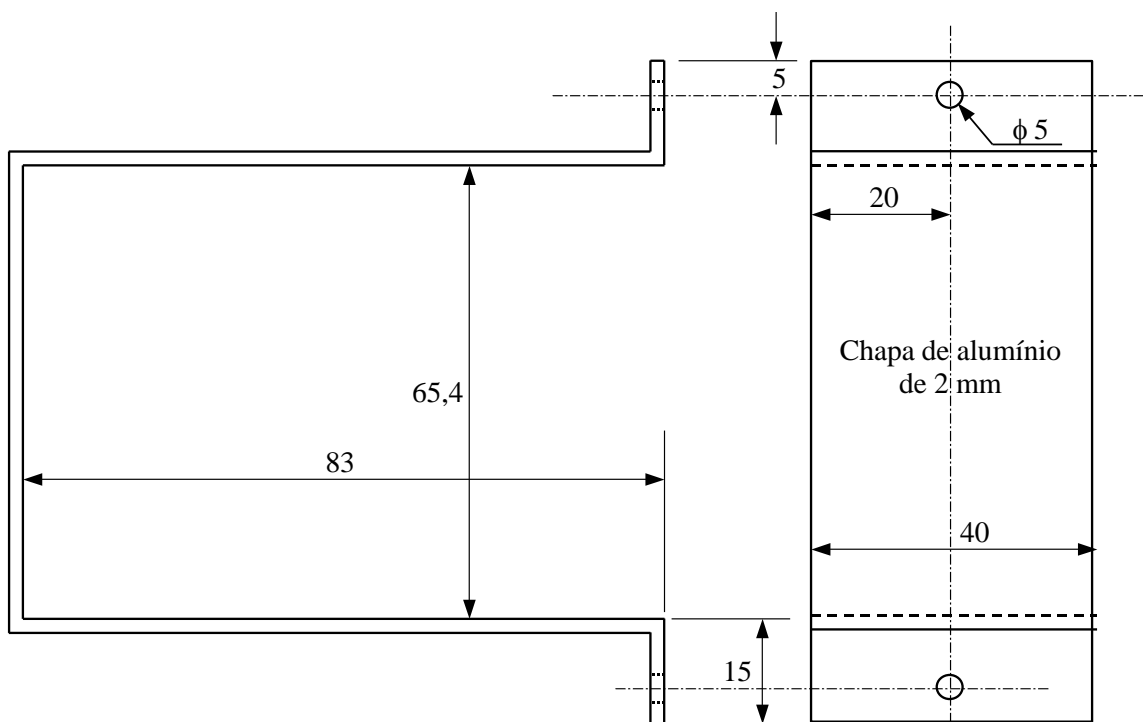


Figura C.9 – Abraçadeira da bateria.

APÊNCICE D – SOFTWARE

O software de controle da mesa de mancal a ar foi desenvolvido pelo orientador em linguagem MATLAB, sendo posteriormente convertido em linguagem C/C++ pelo aluno do curso de Mestrado em Engenharia e Tecnologia Espacial do INPE, Alexandre Macedo de Oliveira.

Main: Programa principal de execução do software.

```
/* bibliotecas necessarias para compilacao.
 *
 */

#include <rtt/os/main.h>
#include <ocl/TaskBrowser.hpp>
#include <rtt/PeriodicActivity.hpp>

/* inclusao da nossa classe de tempo real
 *
 */
#include "AHRS.h"

/* namespaces necessarios: RTT e OCL.
 *
 */
using namespace std;
using namespace RTT;
using namespace OCL;

/* metodo main do Orocos.
 *
 */

int ORO_main(int argc, char** argv)
{

    AHRS *sensor = new AHRS("AHRS");

    sensor->setActivity( new PeriodicActivity(1, 0.01));

    sensor->configure();

    sensor->abreArquivoRTT(); //abre arquivo de telemetria.
    sensor->conectaRTT(); //conecta a porta serial.
    sensor->desligaRTT(); //da o comando de desligar o sensor.
    sleep(2);
    sensor->ligaRTT(); //da o comando de ligar o sensor.
```

```
sleep(60); //aguarda 60 segundos para auto alinhamento.
sensor->limpaConfiguracaoRTT(); //limpa os primeiros 50 bytes com as
configuracoes de alinhamento.

sensor->start(); // comeca a rodar o processo de tempo real de amostragem do
sensor e telemetria.

TaskBrowser browser(sensor); // chama o browser orocos.

browser.loop(); // inicia o browser orocos.

sensor->desligaRTT();

sensor->writeMask(0x00);

sensor->fechaArquivoRTT();

//free(sensor);

return 0;
}
```


Classe AHRS: Classe que possui todos os atributos e funções para comunicação com o sensor, geração de dados de telemetria e execução da lei de controle.

```
/*
 * AHRS.cpp
 *
 * Created on: 25/01/2011
 * Author: alexandre
 */

#include "AHRS.h"

/* Metodo construtor da classe de tempo real.
 * As variaveis são adicionadas ao código através da função AddAttribute.
 * Os metodos são adicionadas ao código através da função addMethod.
 */

AHRS::AHRS(string name):TaskContext(name),
kp("kp", 0.2),
kd("kd", 1.2),
ki("ki", 0.0),
Ixx("Ixx", 2.21),
Iyy("Iyy", 1.91),
Izz("Izz", 10.17),
dead_band("dead_band",1*3.1415/180),
fd("fd", 0),
wr("wr", 0),
rd("rd", 0),
AccX("AccX", 0.0),
AccY("AccY", 0.0),
AccZ("AccZ", 0.0),
GyroX("GyroX", 0.0),
GyroXFiltrado("GyroXFiltrado", 0.0),
GyroY("GyroY", 0.0),
GyroYFiltrado("GyroYFiltrado", 0.0),
GyroZ("GyroZ", 0.0),
GyroZFiltrado("GyroZFiltrado", 0.0),
MagX("MagX", 0.0),
MagY("MagY", 0.0),
MagZ("MagZ", 0.0),
heading("heading", 0.0),
headingFiltrado("headingFiltrado", 0.0),
pitch("pitch", 0.0),
roll("roll", 0.0),
checksum("checksum", 0),
atuador("atuador",0),
conectaRTT("conecta", &AHRS::conecta,this),
ligaRTT("liga", &AHRS::liga,this),
desligaRTT("desliga", &AHRS::desliga,this),
```

```

retornaDoubleRTT("retornaDouble", &AHRS::retornaDouble, this),
retornaIntRTT("retornaInt", &AHRS::retornaInt, this),
atualizaFrameRTT("atualizaFrame", &AHRS::atualizaFrame,this),
limpaConfiguracaoRTT("limpaConfiguracao", &AHRS::limpaConfiguracao,this),
gravaDadosRTT("gravaDados", &AHRS::gravaDados,this),
abreArquivoRTT("abreArquivo", &AHRS::abreArquivo,this),
fechaArquivoRTT("fechaArquivo", &AHRS::fechaArquivo,this),
executaControleOtimoRTT("executaControleOtimo",
&AHRS::executaControleOtimo,this),
executaControlePIDRTT("executaControlePID", &AHRS::executaControlePID,this)
{
    // TODO Auto-generated constructor stub

    this->attributes()->addAttribute( &kp );
    this->attributes()->addAttribute( &kd );
    this->attributes()->addAttribute( &ki );
    this->attributes()->addAttribute( &Ixx );
    this->attributes()->addAttribute( &Iyy );
    this->attributes()->addAttribute( &Izz );
    this->attributes()->addAttribute( &dead_band );
    this->attributes()->addAttribute( &fd );
    this->attributes()->addAttribute( &wr );
    this->attributes()->addAttribute( &rd );

    this->attributes()->addAttribute( &AccX );
    this->attributes()->addAttribute( &AccY );
    this->attributes()->addAttribute( &AccZ );

    this->attributes()->addAttribute( &GyroX );
    this->attributes()->addAttribute( &GyroXFiltrado );
    this->attributes()->addAttribute( &GyroY );
    this->attributes()->addAttribute( &GyroYFiltrado );
    this->attributes()->addAttribute( &GyroZ );
    this->attributes()->addAttribute( &GyroZFiltrado );

    this->attributes()->addAttribute( &MagX );
    this->attributes()->addAttribute( &MagY );
    this->attributes()->addAttribute( &MagZ );

    this->attributes()->addAttribute( &heading );
    this->attributes()->addAttribute( &headingFiltrado );
    this->attributes()->addAttribute( &pitch );
    this->attributes()->addAttribute( &roll );

    this->attributes()->addAttribute( &checksum );

    this->attributes()->addAttribute( &atuador );

    this->methods()->addMethod(&conectaRTT, "Conecta a porta serial do sensor
AHRS.");

```

```

this->methods()->addMethod(&ligaRTT, "Liga o sensor AHRS.");
this->methods()->addMethod(&desligaRTT, "Desliga o sensor AHRS");

this->methods()->addMethod(&retornaDoubleRTT, "Armazena o valor
retornado em varDouble e retorna o mesmo valor.", "entrada", "Valor de entrada da
função.");
this->methods()->addMethod(&retornaIntRTT, "Retorna um valor de varInt.");
this->methods()->addMethod(&atualizaFrameRTT, "Atualiza Frame de leitura
do sensor.");
this->methods()->addMethod(&limpaConfiguracaoRTT, "Limpa o primeiro
frame com a configuracao do sensor.");
this->methods()->addMethod(&gravaDadosRTT, "Grava os dados da leitura
atual em um arquivo.");
this->methods()->addMethod(&abreArquivoRTT, "Abre arquivo para
telemetria.");
this->methods()->addMethod(&fechaArquivoRTT, "Fecha arquivo de
telemetria.");

this->methods()->addMethod(&executaControleOtimoRTT, "Faz o controle
otimo.");
this->methods()->addMethod(&executaControlePIDRTT, "Faz o controle
PID.");

i=1;
j=0;
torqcon = (float *) malloc (sizeof(float)*3);
u_disp = (float *) malloc (sizeof(float)*3);

torqPos = (unsigned char *) malloc(sizeof(unsigned char)*3);
torqNeg = (unsigned char *) malloc(sizeof(unsigned char)*3);

vetorValvulas = ( unsigned char *) malloc(sizeof(unsigned char)*1);
*vetorValvulas = 0x00;

mascara = ( unsigned char *) malloc(sizeof(unsigned char)*1);
*mascara = 0x80;

torqPos[0] = 0x08; // valvula 5
torqNeg[0] = 0x04; // valvula 6

torqPos[1] = 0x02; // valvula 7
torqNeg[1] = 0x01; // valvula 8

torqPos[2] = 0xC0; // valvulas 1 e 2
torqNeg[2] = 0x30; // valvulas 3 e 4

//ang_vel_lim = 0.2846; // 0.8*sqrt(2*torqval*pi/Ixx);
//ang_vel_lim = 0.0872; // 0.8*sqrt(2*torqval*pi/Ixx);

```

```
    ang_vel_lim = 0.1622; //Adolfo refiz o calculo para torqueval = 0.0445 de torque somando as duas valvulas(por isso nao multipliquei por 2 talvez esse dois seja disso) e Izz não Ixx 3.4
```

```
    torq_val = 0.0445;
    u_dispX = torq_val/Ixx.get();
    u_dispY = torq_val/Iyy.get();
    u_dispZ = 2*torq_val/Izz.get();
```

```
/*
```

```
* Configuracao da porta serial.
```

```
*/
```

```
    cfsetispeed(&options, B115200);
    cfsetospeed(&options, B115200);
    options.c_cflag |= (CLOCAL | CREAD);
options.c_cflag &= ~PARENB;
    options.c_cflag &= ~CSTOPB;
    options.c_cflag &= ~CSIZE;
    options.c_cflag |= CS8;
    options.c_cflag &= ~CRTSCTS;
```

```
    //options.c_lflag &= ~(ICANON | ECHO | ECHOE | ISIG); //modo raw
    //options.c_oflag &= ~OPOST; // modo raw
```

```
    wanteriorX = 0;
    uanteriorX = 0;
    wanteriorY = 0;
    uanteriorY = 0;
    wanteriorZ = 0;
    uanteriorZ = 0;
```

```
// PLACA DAS VALVULAS.
```

```
    currentdata = 0;
    fdplaca = open(PLACA_FS8E8S, O_RDWR);
    if (fdplaca < 0) {
```

```
        fprintf(stderr, "\n Erro abertura do arquivo de comunicação da placa.\n");
```

```
        exit(1);
```

```
    }
```

```
}
```

```
/* A Função updateHook é chamada com base na variavel tempo da função setActivity, em main.cpp.
```

```
* Ela só inicia suas chamadas após a execução da função start()
```

```
* e para após a execução de stop().
```

```
*/
```

```
void AHRS::updateHook() {
```

```
    atualizaFrameRTT();
```

```

        if (i==10) {

            executaControlePIDRTT();
            //executaControleOtimoRTT();
            i=0;
        }

        gravaDadosRTT();
        i++;
        return;
    }

    /* A função configureHook seta alguns parâmetros antes da classe de tempo real ser
    iniciada com a função start().
    * Por exemplo, é nela que se adiciona os códigos para a conexão entre classes, onde
    uma classe pode executar funções e métodos de outras classes.
    */

    bool AHRS::configureHook() {

        return true;
    }

    /* A função retornaDouble passa a ser chamada em tempo real usando o nome
    retornaDoubleRTT.
    *
    */

    double AHRS::retornaDouble(double entrada) {

        return entrada;
    }

    /* A função retornaInt passa a ser chamada em tempo real usando o nome
    retornaIntRTT.
    *
    */
    int AHRS::retornaInt() {

        return 0;
    }

    /* Metodo destrutivo.
    *
    */

    AHRS::~AHRS() {
        // TODO Auto-generated destructor stub
    }

```

```

int AHRS::conecta() {

    fd.set() = open("/dev/ttyS0", O_RDWR | O_NOCTTY | O_NDELAY);

    if (fd.get() == -1) {
        printf("\n\nNao foi possivel abrir a porta /dev/ttyS0 \n\n");
    }
    fcntl(fd.get(), F_SETFL, 0);
    tcsetattr(fd.get(), TCSAFLUSH, &options);

    printf("\r\nConectado!\r\n");
    return fd.get();
}

void AHRS::liga() {

    unsigned char *ligado = (unsigned char *) malloc(sizeof(unsigned char)*1);
    *ligado = 0x83;
    wr.set( write(fd.get(),ligado,1) );
    printf("\nLigado.\n");
    return;
}

void AHRS::desliga() {

    unsigned char *desligado = (unsigned char *) malloc(sizeof(unsigned char)*1);
    *desligado = 0XFE;
    wr.set( write(fd.get(),desligado,1) );
    printf("\nDesligado.\n");
    return;
}

void AHRS::executaControleOtimo(void) {

    float sinal;

    unsigned char *saida = ( unsigned char *) malloc (sizeof(unsigned char)*1);
    *saida = 0x00;

    if (fabsf(heading.get()*3.1415/180) < dead_band.get()) {

        torqcon[2] = 0;

    }else{

        sinal = u_dispZ*heading.get()*3.1415/180 -
0.5*fabsf(GyroZ.get()*3.1415/180)*GyroZ.get()*3.1415/180;

        if (sinal < 0) {
            *saida = *saida | torqNeg[2];
        }
    }
}

```

```

        }else{
            *saida = *saida | torqPos[2];
        }

    }

    if (fabsf(roll.get()*3.1415/180) < dead_band.get()) {

        torqcon[1] = 0;

    }else{

        sinal = u_dispY*roll.get()*3.1415/180 +
0.5*fabsf(GyroY.get()*3.1415/180)*GyroY.get()*3.1415/180;

        if (sinal < 0) {
            *saida = *saida | torqNeg[1];
        }else{
            *saida = *saida | torqPos[1];
        }

    }

    if (fabsf(pitch.get()*3.1415/180) < dead_band.get()) {

        torqcon[0] = 0;

    }else{

        sinal = u_dispY*pitch.get()*3.1415/180 +
0.5*fabsf(GyroX.get()*3.1415/180)*GyroX.get()*3.1415/180;

        if (sinal < 0) {
            *saida = *saida | torqNeg[0];
        }else{
            *saida = *saida | torqPos[0];
        }

    }

    *vetorValvulas = *saida;
    atuador.set( (int) *saida);
    writeMask(vetorValvulas);

}

void AHRS::executaControlePID(void) {

    float sinal;
    unsigned char *saida = ( unsigned char *) malloc (sizeof(unsigned char)*1);
    *saida = 0x00;

```

```
//Filtro discreto com tempo de amostragem 0.1s e frequência de corte de 1.5 rad/s Adolfo
```

```
GyroXFiltrado.set(0.8605*wanteriorX + 0.06977*(GyroX.get()*3.1415/180 - 0.0056) + 0.06977*uanteriorX);  
uanteriorX = (GyroX.get()*3.1415/180 +0.0010); //radianos  
wanteriorX = GyroXFiltrado.get(); //radianos
```

```
GyroYFiltrado.set(0.8605*wanteriorY + 0.06977*(GyroY.get()*3.1415/180 +0.0004) + 0.06977*uanteriorY);  
uanteriorY = (GyroY.get()*3.1415/180 +0.0010); //radianos  
wanteriorY = GyroYFiltrado.get(); //radianos
```

```
GyroZFiltrado.set(0.8605*wanteriorZ + 0.06977*(GyroZ.get()*3.1415/180 +0.0010) + 0.06977*uanteriorZ);  
uanteriorZ = (GyroZ.get()*3.1415/180 +0.0010); //radianos  
wanteriorZ = GyroZFiltrado.get(); //radianos
```

```
// para X
```

```
if (fabs(GyroXFiltrado.get()) > ang_vel_lim) {  
    torqcon[0] = 0;  
}else{  
    torqcon[0] = 1;  
}
```

```
sinal = -kp.get()*torqcon[0]*pitch.get()*3.1415/180 -  
kd.get()*(GyroXFiltrado.get() - 0.0056);
```

```
if ( fabs( pitch.get()*3.1415/180) < dead_band.get()) {  
    //nao faz nada.  
}else{  
    if (sinal > 0) {  
        *saida = *saida | torqNeg[0];  
    }else{  
        *saida = *saida | torqPos[0];  
    }  
}
```

```
//FIM X
```

```
//para Y
```

```
if (fabs(GyroYFiltrado.get()) > ang_vel_lim) {  
    torqcon[1] = 0;  
}else{  
    torqcon[1] = 1;  
}
```



```

    sinal = -kp.get()*torqcon[1]*roll.get()*3.1415/180 -
kd.get()*(GyroYFiltrado.get() + 0.0004);

    if (fabs(roll.get()*3.1415/180) < dead_band.get()) {
        //nao faz nada.
    }else{
        if (sinal > 0) {
            *saida = *saida | torqNeg[1];
        }else{
            *saida = *saida | torqPos[1];
        }
    }

//FIM Y

//para Z

    if (fabs(GyroZFiltrado.get()) > ang_vel_lim) {
        torqcon[2] = 0;
    }else{
        torqcon[2] = 1;
    }

    sinal = -kp.get()*torqcon[2]*heading.get()*3.1415/180
+kd.get()*(GyroZFiltrado.get() + 0.0004); // O sinal eh positivo mesmo. Conferir o
sentido do angulo para heading no manual.

    if (fabs(heading.get()*3.1415/180) < dead_band.get()) {
        //nao faz nada.
    }else{
        if (sinal > 0) {
            *saida = *saida | torqNeg[2];
        }else{
            *saida = *saida | torqPos[2];
        }
    }

//FIM Y

*vetorValvulas = *saida;
atuador.set( (int) *saida);
writeMask(vetorValvulas);

GyroXFiltrado.set( GyroXFiltrado.get()*180/3.1415);
GyroYFiltrado.set( GyroYFiltrado.get()*180/3.1415);
GyroZFiltrado.set( GyroZFiltrado.get()*180/3.1415);

//fim Z

```

```

        return;
    }

int AHRS::writeMask(unsigned char *data) {
    currentdata = *data;
    unsigned char aux[2];
    aux[0] = *data;
    aux[1] = 0xff;
    numwritten = write(fdplaca, &aux, 2);
    return numwritten;
}

void AHRS::atualizaFrame() {

    unsigned char *entrada = (unsigned char *) malloc(sizeof(unsigned char)*36);

    rd.set( read(fd.get(),entrada,36) );

    dataunion.dadoc[0] = entrada[34];
    dataunion.dadoc[1] = entrada[35];
    checksum.set ( (int) dataunion.dadoint );

    short int soma = 0;
    int i;
    for(i=0;i<=33;i++) {

        soma = soma + entrada[i];
    }

    if(checksum.get() != soma) {

        return; //erro no checksum.

    }else{

        dataunion.dadoc[0] = entrada[12];
        dataunion.dadoc[1] = entrada[13];
        AccX.set( (float) dataunion.dadoint/10000 );

        dataunion.dadoc[0] = entrada[14];
        dataunion.dadoc[1] = entrada[15];
        AccY.set( (float) dataunion.dadoint/10000 );

        dataunion.dadoc[0] = entrada[16];
        dataunion.dadoc[1] = entrada[17];
        AccZ.set( (float) dataunion.dadoint/10000 );

        dataunion.dadoc[0] = entrada[18];
        dataunion.dadoc[1] = entrada[19];
        MagX.set( (float) dataunion.dadoint*4 );
    }
}

```

```

dataunion.dadoc[0] = entrada[20];
dataunion.dadoc[1] = entrada[21];
MagY.set( (float) dataunion.dadoint*4 );

dataunion.dadoc[0] = entrada[22];
dataunion.dadoc[1] = entrada[23];
MagZ.set( (float) dataunion.dadoint*4 );

dataunion.dadoc[0] = entrada[6];
dataunion.dadoc[1] = entrada[7];
GyroX.set( (float) dataunion.dadoint/100 );

dataunion.dadoc[0] = entrada[8];
dataunion.dadoc[1] = entrada[9];
GyroY.set( (float) dataunion.dadoint/100 );

dataunion.dadoc[0] = entrada[10];
dataunion.dadoc[1] = entrada[11];
GyroZ.set( (float) dataunion.dadoint/100);

dataunion.dadoc[0] = entrada[0];
dataunion.dadoc[1] = entrada[1];
heading.set( (float) dataunion.dadoint/100 );

if (heading.get() > 180) {
    heading.set (heading.get() - 360);
}

dataunion.dadoc[0] = entrada[4];
dataunion.dadoc[1] = entrada[5];
roll.set( (float) dataunion.dadoint/100 );

if(roll.get())>180){
    roll.set(roll.get() - 360);
}
dataunion.dadoc[0] = entrada[2];
dataunion.dadoc[1] = entrada[3];
pitch.set( (float) dataunion.dadoint/100 );

if(pitch.get())>180){
    pitch.set(pitch.get() - 360);
}

free(entrada);
}
return;
}

```



```

//    memset(buff2,0,sizeof(buff2));
//    strftime(buff2, sizeof( buff2), "%X", tm_now);
//    return buff2;
}

void AHRS::abreArquivo()
{

    char nome[] = "TelemetriaXX.txt";
    int tamanho = strlen(nome);

    for (int i=0; i<=9; i++) {

        for (int j = 0;j<=9;j++) {

            nome[tamanho-5]=(char)j+48;
            nome[tamanho-6]=(char)i+48;
            fp = fopen(nome,"r");

            if (fp ==NULL) {
                fp = fopen(nome,"w");

                fputs("Data\tHora\tAccX\tAccY\tAccZ\tGyroX\tGyroXFiltrado\tGyroY\tGyroY
Filtrado\tGyroZ\tGyroZFiltrado\tMagX\tMagY\tMagZ\tHead\tHeadFiltrado\tRoll\tPitch
\tChecksum\tAtuador\n",fp);

                return;
            }else{
                continue;
            }
        }
    }
}

```