

TESIS: Teoria dos Sistemas



Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz

Manuel Silva: mss@isep.ipp.pt

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



1. Critério de estabilidade de Routh-Hurwitz
2. Casos especiais

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- Um sistema define-se como estável quando uma entrada limitada produz uma saída limitada
- Uma função de transferência $W(s) = N(s) / D(s)$ é estável se, e somente se, todas as raízes do denominador $D(s)$ (pólos de $W(s)$) tiverem parte real negativa

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- Critério de Routh-Hurwitz
 - critério algébrico que mostra se um dado polinómio tem raízes com parte real negativa ou positiva
 - mas não indica os valores das raízes

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



• Seja

$$\begin{aligned} D(s) &= s^n + a_{n-1}s^{n-1} + a_{n-2}s^{n-2} + \dots + a_1s + a_0 = \\ &= (s - r_1)(s - r_2) \dots (s - r_n) = \\ &= s^n - (r_1 + r_2 + \dots + r_n)s^{n-1} + \\ &\quad + (r_1r_2 + r_1r_3 + \dots + r_2r_3 + r_2r_4 + \dots)s^{n-2} - \\ &\quad - (r_1r_2r_3 + r_1r_2r_4 + \dots + r_2r_3r_4 + r_2r_3r_5 + \dots)s^{n-3} + \\ &\quad + \dots \\ &\quad + (-1)^n r_1r_2r_3 \dots r_n \end{aligned}$$

TESIS – Teoria dos Sistemas

ISEP – Ano Lectivo 2008 / 2009

Manuel Silva: mss@isep.ipp.pt

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



$$\begin{aligned} D(s) &= s^n + a_{n-1}s^{n-1} + a_{n-2}s^{n-2} + \dots + a_1s + a_0 = \\ &= (s - r_1)(s - r_2) \dots (s - r_n) = \\ &= s^n - (r_1 + r_2 + \dots + r_n)s^{n-1} + \\ &\quad + (r_1r_2 + r_1r_3 + \dots + r_2r_3 + r_2r_4 + \dots)s^{n-2} - \\ &\quad - (r_1r_2r_3 + r_1r_2r_4 + \dots + r_2r_3r_4 + r_2r_3r_5 + \dots)s^{n-3} + \\ &\quad + \dots \\ &\quad + (-1)^n r_1r_2r_3 \dots r_n \end{aligned}$$

- Se algumas raízes de $D(s)$ forem complexas, ocorrem em pares conjugados pois $a_0, a_1, a_2, a_{n-1} \in \mathbb{R}$

TESIS – Teoria dos Sistemas

ISEP – Ano Lectivo 2008 / 2009

Manuel Silva: mss@isep.ipp.pt

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



$$\begin{aligned}
 D(s) &= s^n + a_{n-1}s^{n-1} + a_{n-2}s^{n-2} + \dots + a_1s + a_0 = \\
 &= (s - r_1)(s - r_2) \dots (s - r_n) = \\
 &= s^n - (r_1 + r_2 + \dots + r_n)s^{n-1} + \\
 &\quad + (r_1r_2 + r_1r_3 + \dots + r_2r_3 + r_2r_4 + \dots)s^{n-2} - \\
 &\quad - (r_1r_2r_3 + r_1r_2r_4 + \dots + r_2r_3r_4 + r_2r_3r_5 + \dots)s^{n-3} + \\
 &\quad + \dots \\
 &\quad + (-1)^n r_1r_2r_3 \dots r_n
 \end{aligned}$$

- Se todas as raízes de $D(s)$ tiverem parte real negativa então todos os coeficientes de $D(s)$ são positivos

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



$$\begin{aligned}
 D(s) &= s^n + a_{n-1}s^{n-1} + a_{n-2}s^{n-2} + \dots + a_1s + a_0 = \\
 &= (s - r_1)(s - r_2) \dots (s - r_n) = \\
 &= s^n - (r_1 + r_2 + \dots + r_n)s^{n-1} + \\
 &\quad + (r_1r_2 + r_1r_3 + \dots + r_2r_3 + r_2r_4 + \dots)s^{n-2} - \\
 &\quad - (r_1r_2r_3 + r_1r_2r_4 + \dots + r_2r_3r_4 + r_2r_3r_5 + \dots)s^{n-3} + \\
 &\quad + \dots \\
 &\quad + (-1)^n r_1r_2r_3 \dots r_n
 \end{aligned}$$

- Por exemplo, $s^3 + 0s^2 + 3s + 1$ tem pelo menos uma raiz com parte real não negativa pois o coeficiente de s^2 é 0

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- Condição necessária (mas não suficiente) para um polinómio ter todas as raízes com parte real negativa
 - todos os coeficientes de $D(s)$ têm que ser positivos
 - se algum dos coeficientes de $D(s)$ for zero ou negativo, então o polinómio tem raízes com parte real positiva

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- Para um polinómio que satisfaça a condição necessária anterior, aplica-se o critério de estabilidade de Routh-Hurwitz

$$D(s) = a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + a_{n-2} s^{n-2} + a_{n-3} s^{n-3} + \dots + a_1 s + a_0$$

$$\begin{array}{c|c} n & \\ \hline n-1 & \\ n-2 & \\ n-3 & \\ \vdots & \\ 0 & \end{array}$$

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- Para um polinómio que satisfaça a condição necessária anterior, aplica-se o critério de estabilidade de Routh-Hurwitz

$$D(s) = a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + a_{n-2} s^{n-2} + a_{n-3} s^{n-3} + \dots + a_1 s + a_0$$

n	a_n	a_{n-2}	a_{n-4}	\dots
$n-1$	a_{n-1}	a_{n-3}	a_{n-5}	\dots
$n-2$				
$n-3$				
\vdots				
0				

TESIS – Teoria dos Sistemas

ISEP – Ano Lectivo 2008 / 2009

Manuel Silva: mss@isep.ipp.pt

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



n	a_n	a_{n-2}	a_{n-4}	\dots
$n-1$	a_{n-1}	a_{n-3}	a_{n-5}	\dots
$n-2$	b_{n-1}	b_{n-3}	b_{n-5}	\dots
$n-3$	c_{n-1}	c_{n-3}	c_{n-5}	\dots
\vdots	\dots			
0	h_{n-1}			

$$b_{n-1} = \frac{a_{n-1}a_{n-2} - a_n a_{n-3}}{a_{n-1}} = \frac{-1}{a_{n-1}} \begin{vmatrix} a_n & a_{n-2} \\ a_{n-1} & a_{n-3} \end{vmatrix}$$

TESIS – Teoria dos Sistemas

ISEP – Ano Lectivo 2008 / 2009

Manuel Silva: mss@isep.ipp.pt

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



n	a_n	a_{n-2}	a_{n-4}	\dots	
$n-1$	a_{n-1}	a_{n-3}	a_{n-5}	\dots	
$n-2$	b_{n-1}	b_{n-3}	b_{n-5}	\dots	$b_{n-1} = \frac{a_{n-1}a_{n-2} - a_n a_{n-3}}{a_{n-1}} = \frac{-1}{a_{n-1}} \begin{vmatrix} a_n & a_{n-2} \\ a_{n-1} & a_{n-3} \end{vmatrix}$
$n-3$	c_{n-1}	c_{n-3}	c_{n-5}	\dots	
\vdots	\dots				
0	h_{n-1}				$b_{n-3} = \frac{-1}{a_{n-1}} \begin{vmatrix} a_n & a_{n-4} \\ a_{n-1} & a_{n-5} \end{vmatrix}$

TESIS – Teoria dos Sistemas

ISEP – Ano Lectivo 2008 / 2009

Manuel Silva: mss@isep.ipp.pt

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



n	a_n	a_{n-2}	a_{n-4}	\dots	
$n-1$	a_{n-1}	a_{n-3}	a_{n-5}	\dots	
$n-2$	b_{n-1}	b_{n-3}	b_{n-5}	\dots	$b_{n-1} = \frac{a_{n-1}a_{n-2} - a_n a_{n-3}}{a_{n-1}} = \frac{-1}{a_{n-1}} \begin{vmatrix} a_n & a_{n-2} \\ a_{n-1} & a_{n-3} \end{vmatrix}$
$n-3$	c_{n-1}	c_{n-3}	c_{n-5}	\dots	
\vdots	\dots				
0	h_{n-1}				$b_{n-3} = \frac{-1}{a_{n-1}} \begin{vmatrix} a_n & a_{n-4} \\ a_{n-1} & a_{n-5} \end{vmatrix}$
					$c_{n-1} = \frac{-1}{b_{n-1}} \begin{vmatrix} a_{n-1} & a_{n-3} \\ b_{n-1} & b_{n-3} \end{vmatrix}$

TESIS – Teoria dos Sistemas

ISEP – Ano Lectivo 2008 / 2009

Manuel Silva: mss@isep.ipp.pt

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



n	a_n	a_{n-2}	a_{n-4}	\dots
$n-1$	a_{n-1}	a_{n-3}	a_{n-5}	\dots
$n-2$	b_{n-1}	b_{n-3}	b_{n-5}	\dots
$n-3$	c_{n-1}	c_{n-3}	c_{n-5}	\dots
\vdots	\dots			
0	h_{n-1}			

- Critério de estabilidade de Routh-Hurwitz
 - se os coeficientes da primeira coluna não forem nulos, então o número de mudanças de sinal é igual ao número de raízes de $D(s)$ com parte real positiva

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- Exemplo $D(s) = s^3 + s^2 + 2s + 20$

3	1	2
2	1	20
1	-18	0
0	20	

- há duas trocas de sinal na primeira coluna
 - polinómio tem duas raízes com parte real positiva
 - raízes $-2,814; 0,907 \pm j 2,507$

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- Casos especiais (I)
 - se um termo da primeira coluna é zero e os restantes termos dessa linha são não-nulos
 - o zero deve ser substituído por um número positivo pequeno $\varepsilon > 0$ e os restantes valores calculados de seguida

TESIS – Teoria dos Sistemas

ISEP – Ano Lectivo 2008 / 2009


Manuel Silva: mss@isep.ipp.pt

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- Casos especiais (II)
 - exemplo 1 $D(s) = s^3 + 3s^2 + s + 3$

3	1	1
2	3	3
1	$0 \approx \varepsilon$	
0	3	


 - sinal do coeficiente acima de ε é idêntico ao do coeficiente abaixo
 - polinómio tem um par de raízes imaginárias
 - raízes $-3; \pm j$

TESIS – Teoria dos Sistemas

ISEP – Ano Lectivo 2008 / 2009

Manuel Silva: mss@isep.ipp.pt

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



• Casos especiais (III)

- exemplo 2 $D(s) = s^3 - 3s + 2$

3	1	-3
2	$0 \approx \varepsilon$	2
1	$-3 - 2/\varepsilon$	
0	2	

- há duas trocas de sinal na primeira coluna
 - polinómio tem duas raízes com parte real positiva
 - raízes 1 (dupla); -2

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



• Casos especiais (IV)

- se todos os coeficientes de uma linha forem zero
isso indica que existem raízes de igual amplitude
mas de sinal oposto
- nesse caso, o cálculo pode prosseguir através de
um polinómio auxiliar formado com os
coeficientes da linha anterior
- então, a linha de zeros é substituída pelos
coeficientes da derivada desse polinómio

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- Casos especiais (V)

- exemplo $D(s) = s^5 + 2s^4 + 24s^3 + 48s^2 - 25s - 50$

5		1	24	-25	
4		2	48	-50	→ polinómio auxiliar
3		0	0		$P(s) = 2s^4 + 48s^2 - 50$
⋮		⋮			↓
					$P'(s) = 8s^3 + 96s$

TESIS – Teoria dos Sistemas

ISEP – Ano Lectivo 2008 / 2009

Manuel Silva: mss@isep.ipp.pt

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- Casos especiais (VI)

5		1	24	-25
4		2	48	-50
3		8	96	
2		24	-50	
1		112,7	0	
0		-50		

- há uma troca de sinal na primeira coluna
 - polinómio tem uma raiz com parte real positiva
 - raízes $\pm 1; \pm j 5; -2$

TESIS – Teoria dos Sistemas

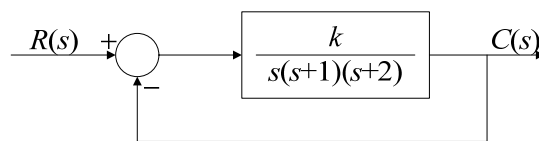
ISEP – Ano Lectivo 2008 / 2009

Manuel Silva: mss@isep.ipp.pt

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- Critério de Routh-Hurwitz
 - útil no cálculo de intervalos de variações admissíveis para certos parâmetros
- Exemplo 1
 - dado o sistema



- calcular o intervalo de valores de k para os quais o sistema permanece estável

TESIS – Teoria dos Sistemas

ISEP – Ano Lectivo 2008 / 2009

Manuel Silva: mss@isep.ipp.pt

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- determinar a Função de Transferência em Malha Fechada

$$\frac{C(s)}{R(s)} = \frac{k}{s^3 + 3s^2 + 2s + k}$$

3	1	2
2	3	k
1	$(6-k)/3$	0
0	k	

- para não ocorrerem trocas de sinais $0 < k < 6$

TESIS – Teoria dos Sistemas

ISEP – Ano Lectivo 2008 / 2009

Manuel Silva: mss@isep.ipp.pt

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- Exemplo 2 (I)

- considere a equação característica

$$s^4 + ks^3 + s^2 + s + 1 = 0$$

- determinar os valores de k para os quais o sistema é estável

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- Exemplo 2 (II)

- resolução

$$\begin{array}{c|ccc} 4 & 1 & 1 & 1 \\ 3 & k & 1 & 0 \\ 2 & \frac{k-1}{k} & 1 & 0 \\ 1 & 1 - \frac{k^2}{k-1} & 0 & \\ 0 & 1 & & \end{array}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} k > 0 \\ \frac{k-1}{k} > 0 \\ 1 - \frac{k^2}{k-1} > 0 \end{array} \right.$$

Critério de Estabilidade de Routh-Hurwitz



- Exemplo 2 (III)

- para o sistema ser estável é necessário que

	k	$-\infty$	0	1	$+\infty$
$k > 0$	k	-	0	+	+
$\frac{k-1}{k} > 0$	$\frac{k-1}{k}$	+	∞	-	0
$1 - \frac{k^2}{k-1} > 0$	$1 - \frac{k^2}{k-1}$	+	+	∞	-

- as três condições nunca se verificam simultaneamente, pelo que o sistema nunca é estável