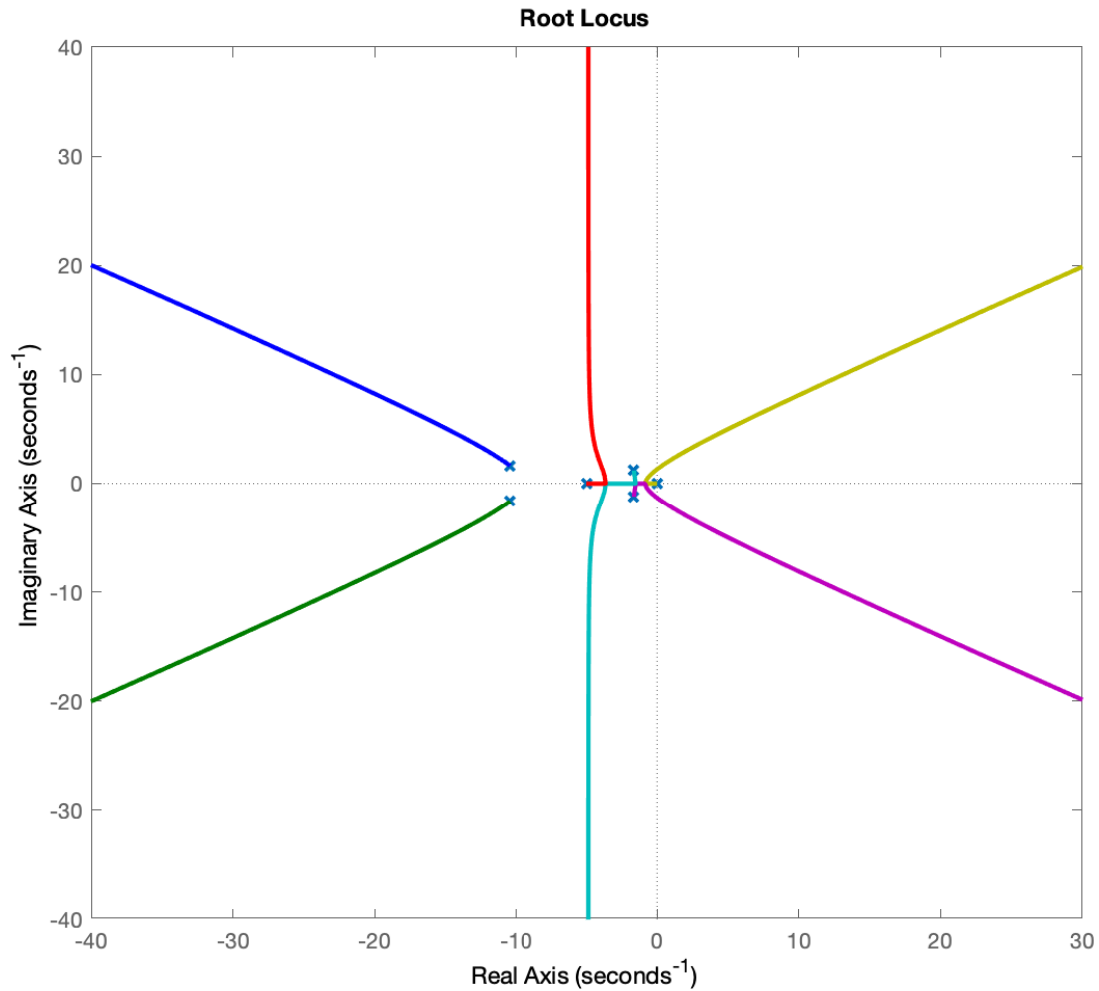


O método do lugar das raízes

Sistemas Realimentados

Referências: Livros do Kuo ou Ogata, capítulos sobre o método do lugar das raízes.

O método do LR



Exemplo de lugar das raízes!

O método do LR

O método do lugar das raízes tem por objetivo obter as raízes de um polinômio característico quando um parâmetro varia.

Seja, por exemplo, $P(s) = s^2 + s + K$.

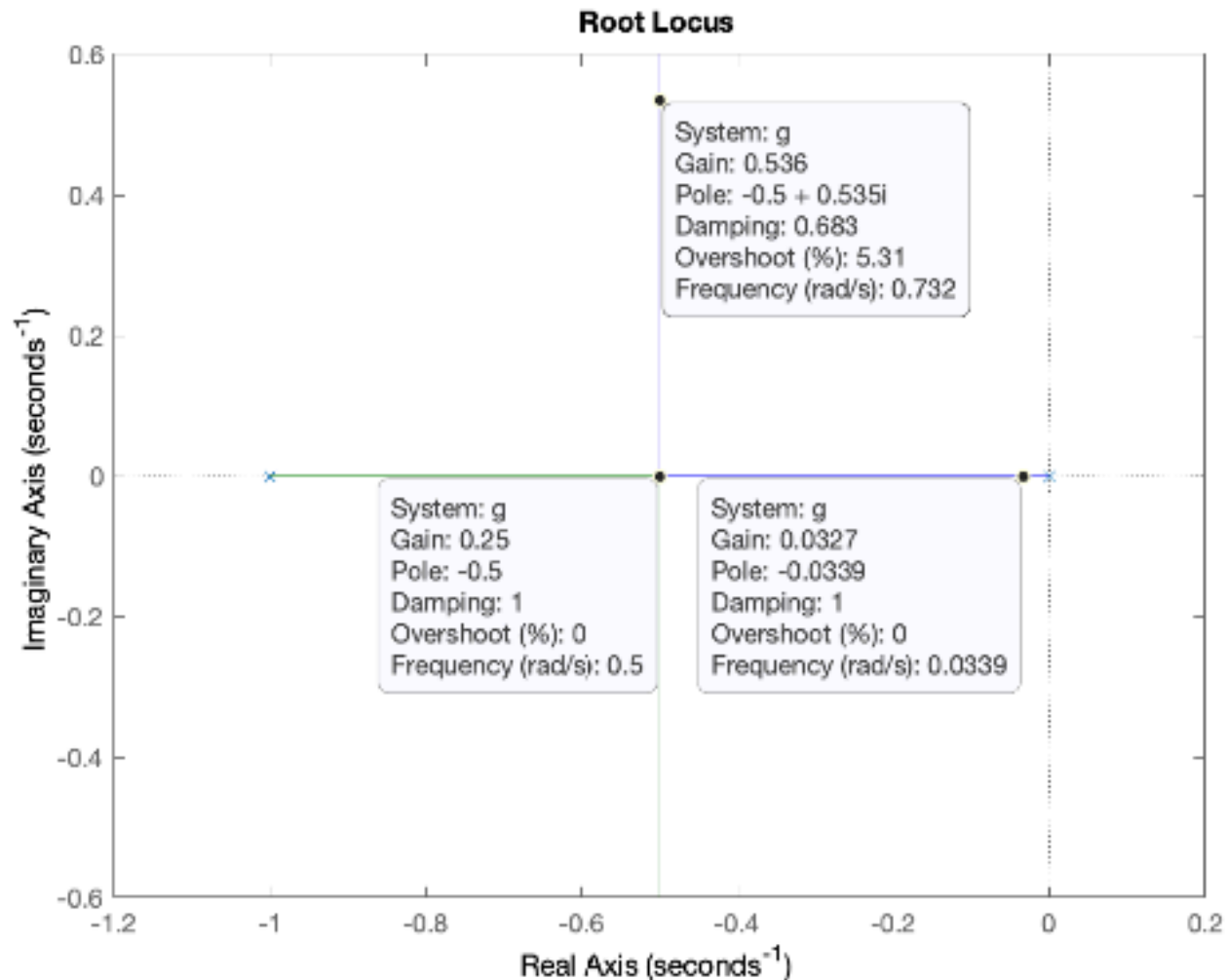
Como variam suas raízes quando K varia de 0 a ∞ ? Ou de 0 a $-\infty$?

As raízes do polinômio são: $\frac{-1}{2} \pm \sqrt{\frac{1-4K}{2}}$

Alguns valores de $K > 0$:

| K | Raízes |
|------|------------------|
| 0 | 0, -1 |
| 0.25 | -0.5, -0.5 |
| 0.5 | $-0.5 \pm 0.5j$ |
| 1 | $-0.5 \pm 0.86j$ |

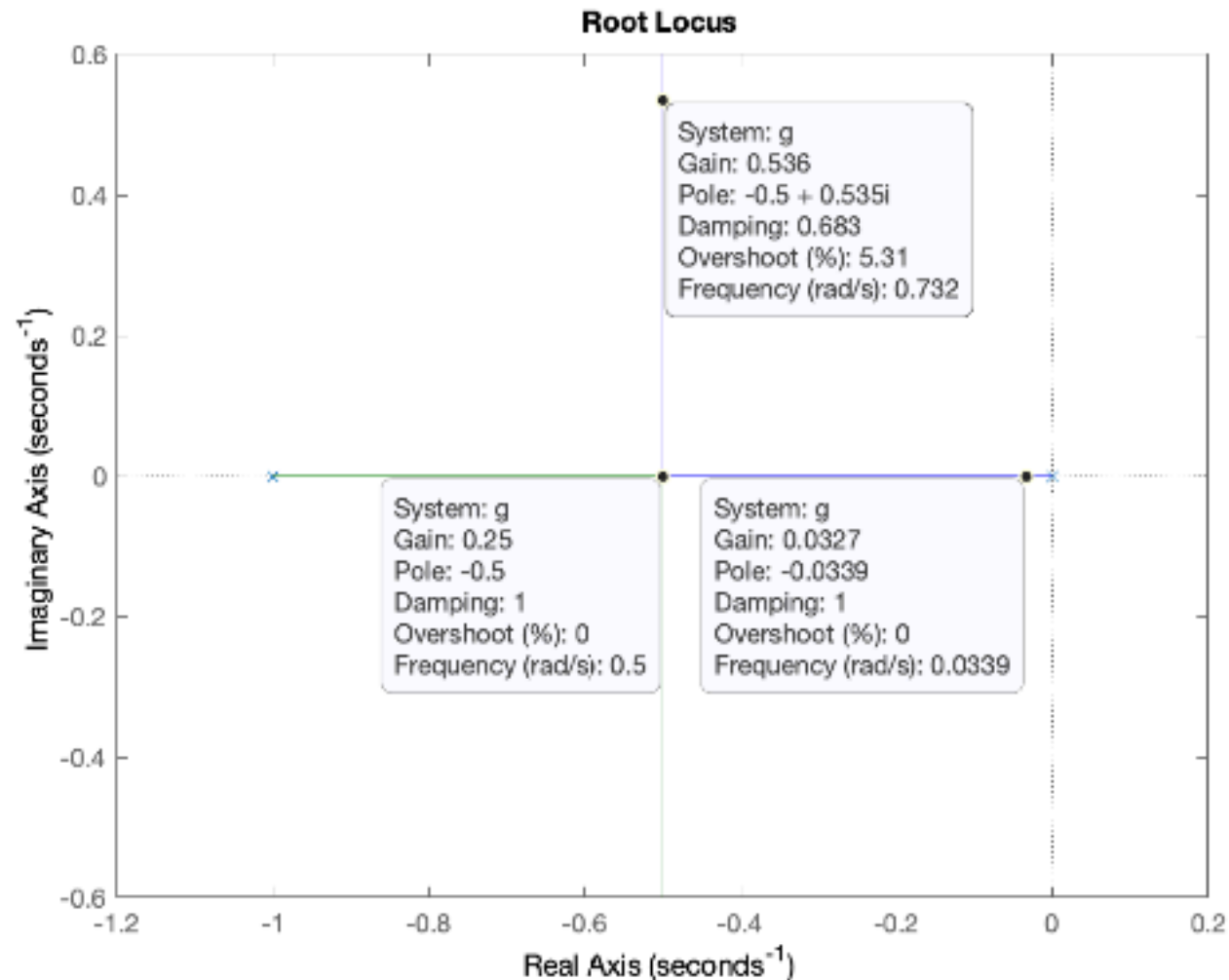
O método do LR



| K | Raízes |
|------|------------------|
| 0 | 0, -1 |
| 0.25 | -0.5, -0.5 |
| 0.5 | $-0.5 \pm 0.5j$ |
| 1 | $-0.5 \pm 0.86j$ |

Conclui-se que quando o ganho K aumenta, a parte real das duas raízes tende a -0.5 , e depois apenas a parte imaginária aumenta, reduzindo o amortecimento.

O método do LR



Para qualquer ponto s do LR existe um ganho K associado, que satisfaz a equação

$$s^2 + s + K = 0$$

O método do LR

Se tivéssemos o seguinte problema: quais são os polos de malha fechada de

$$G(s) = \frac{K}{s(s+1)} ?$$

Ou seja, as raízes de $1 + G(s) = 1 + \frac{K}{s(s+1)} = \frac{s(s+1)+K}{s(s+1)}$

Ele seria resolvido desta forma.

Saber o efeito do ganho K sobre os polos permite inferir qual será seu comportamento em malha fechada!

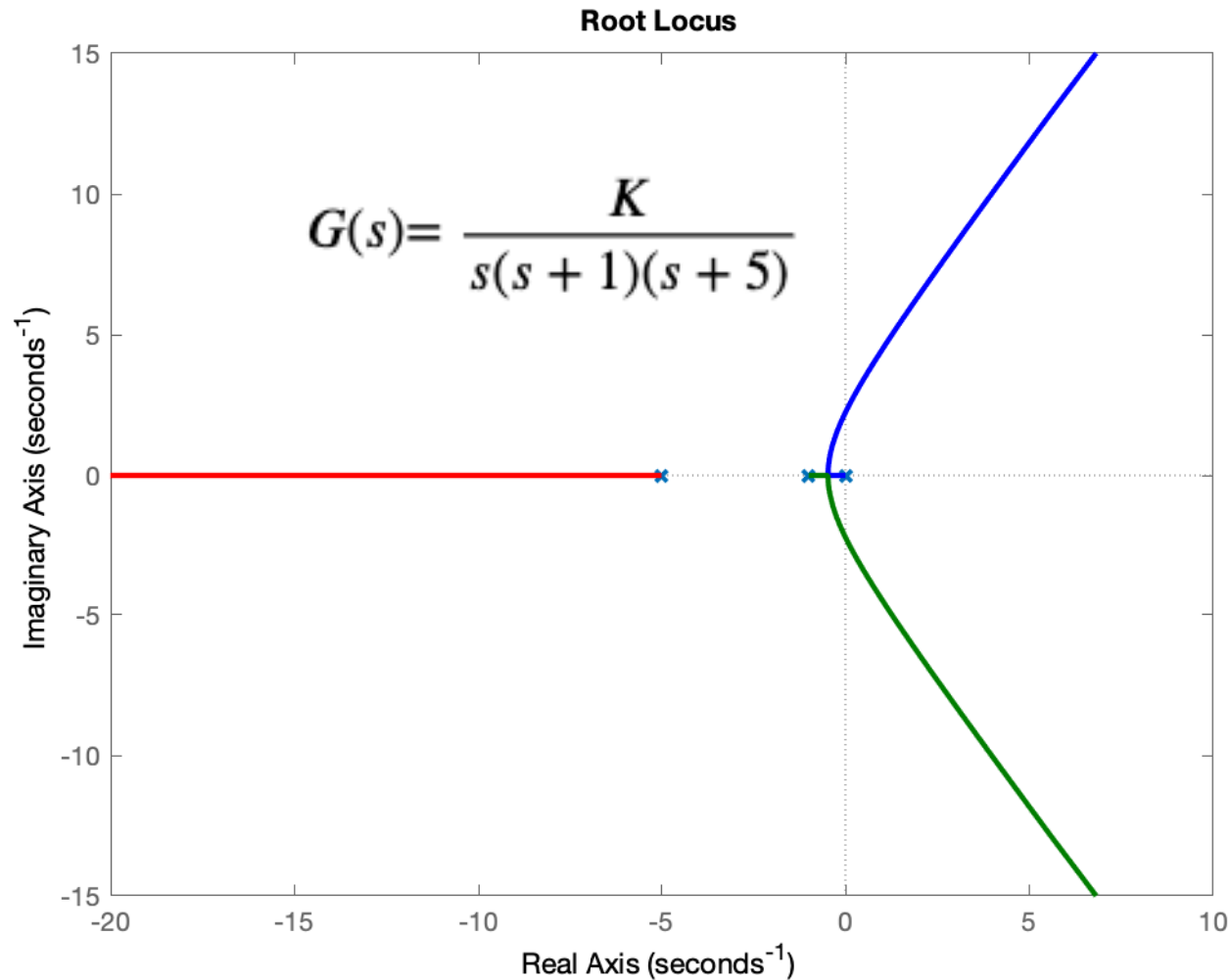
O método do LR

Desenha-se o LR assumindo o problema na forma $1 + KG(s) = 0$,
Por exemplo,

$$G(s) = \frac{K}{s(s + 1)(s + 5)}$$

O desenho do LR deve mostrar como se comportam as 3 raízes de $1 + KG(s) = 0$,
ou seja, os polos de malha fechada deste sistema.

O método do LR



Para $K=0$ os polos são $\{0, -1, -5\}$.

Para K muito grande, um polo tende a $-\infty$, e 2 polos tendem para assintotas no semi-plano direito.

O método do LR

O uso de regras para construção do lugar das raízes permite inferir rapidamente o comportamento dos polos malha fechada quando o ganho K varia. Pode-se também saber qual será o efeito da adição de polos e zeros na função de transferência, o que auxilia no projeto de controladores.

Para usar as regras, o problema deve estar escrito na forma

$$1 + KG_1(s) = 1 + K \frac{N(s)}{D(s)} = 0$$

O método do LR

Alguns exemplos:

Exemplo 1:

$$s^2 + (2 + k)s + 10 = 0$$

$$s^2 + 2s + 10 + ks = 0$$

$$1 + \frac{ks}{s^2 + 2s + 10} = 0$$

Exemplo 2:

$$s^3 + 3s^2 + k(s + 1) + 20 = 0$$

$$s^3 + 3s^2 + 20 + k(s + 1) = 0$$

$$1 + k \frac{s + 1}{s^3 + 3s^2 + 20} = 0$$



Dividir tudo pelo termo que não contém o ganho k.

O método do LR – regras de construção

Como sabemos que $G_1(s)$ é uma grandeza complexa, as seguintes equações são válidas:

Condição de ângulo: $\angle G_1(s) = \pm 180^\circ (2i + 1)$ para todo $K > 0$ e $i = 0, 1, 2, \dots$ **[3]**

$\angle G_1(s) = \pm 180^\circ (2i)$ para todo $K < 0$ e $i = 0, 1, 2, \dots$

Condição de Módulo: $|G_1(s)| = \frac{1}{|K|}$ **[4]**

Os valores de s que satisfazem as equações **[3]** e **[4]** são as raízes de $1 + KG_1(s) = 0$.

$$1 + KG_1(s) = 1 + K \frac{N(s)}{D(s)} = 0$$
$$G_1(s) = -\frac{1}{K}$$

O método do LR – regras de construção

Regra 1

Raízes de $P(s)$ quando $K=0$ são os polos de $G_1(s)$ (raízes de $D(s)$). De [2], quando $K=0$ $P(s)=D(s)$.

Raízes de $P(s)$ quando $K \rightarrow \infty$ são os zeros de $G_1(s)$ (raízes de $N(s)$). De [2], quando $K \rightarrow \infty$ $P(s) \rightarrow D(s)$.

Exemplo 3:

Escrevendo o polinômio $P(s) = s(s + a) + K = 0$ na forma adequada, temos

$$1 + K \frac{1}{s(s + a)} = 0$$

$K \rightarrow 0$ As raízes de $P(s)$ são $\{0, -a\}$

$K \rightarrow \infty$ As raízes de $P(s)$ tendem para infinito.

Concluimos que as raízes de $P(s)$ são os polos de $G_1(s)$ quando $K \rightarrow 0$ e são os zeros de $P(s)$ quando $K \rightarrow \infty$.

Para traçar o LR, os polos e os zeros de $G_1(s)$ são necessários.

O método do LR – regras de construção

Regra 2:

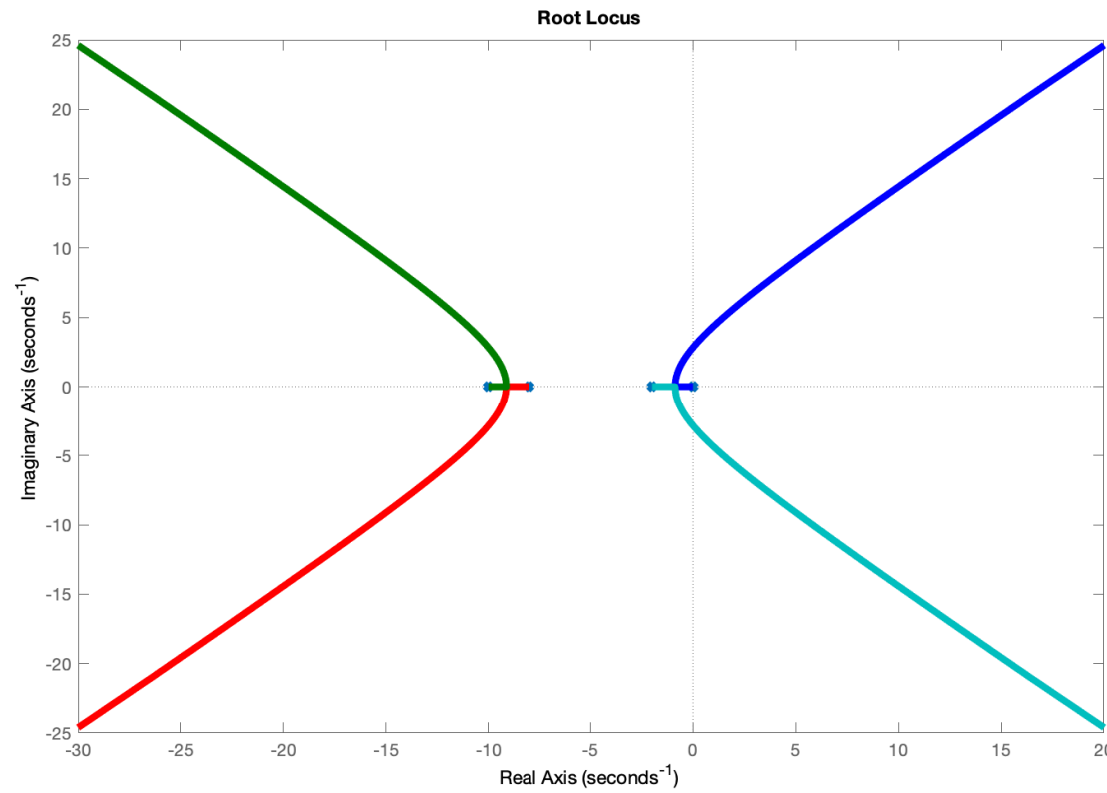
O número de trajetórias é igual ao número de polos de $D(s)$.

Regra 3:

O LR é simétrico em relação ao eixo real, uma vez que as raízes de $P(s)$ são sempre um par complexo-conjugado.

O método do LR – regras de construção

Regras 2 e 3:



$$1 + \frac{K}{s(s+2)(s+8)(s+10)} = 0$$

O método do LR – regras de construção

Regra 4: assíntotas

Para os polos que tendem para assíntotas (zeros no infinito), os ângulos destas assíntotas são dados por

$$\theta_i = \frac{(2i+1)180^\circ}{|n-m|}, \text{ para } K > 0 \text{ onde } \left\{ \begin{matrix} n & \text{número de pólos } G_1(s) \\ m & \text{número de zeros de } G_1(s) \end{matrix} \right\} \text{ e } n \neq m$$

$$\theta_i = \frac{(2i)180^\circ}{|n-m|}, \text{ para } K < 0 \text{ onde } \left\{ \begin{matrix} n & \text{número de pólos } G_1(s) \\ m & \text{número de zeros de } G_1(s) \end{matrix} \right\} \text{ e } n \neq m$$

O método do LR – regras de construção

Para melhor visualização da origem dessas expressões, seja $1 + G(s) = 1 + K \frac{s+1}{s(s+2)(s+3)} = 0$.
Tem-se que quando s tende ao infinito:

$$\lim_{s \rightarrow \infty} G(s) = \lim_{s \rightarrow \infty} \frac{K(s+1)}{(s+2)(s+3)s} = \lim_{s \rightarrow \infty} \frac{K}{s^2}$$

e, portanto, a condição de ângulo se torna:

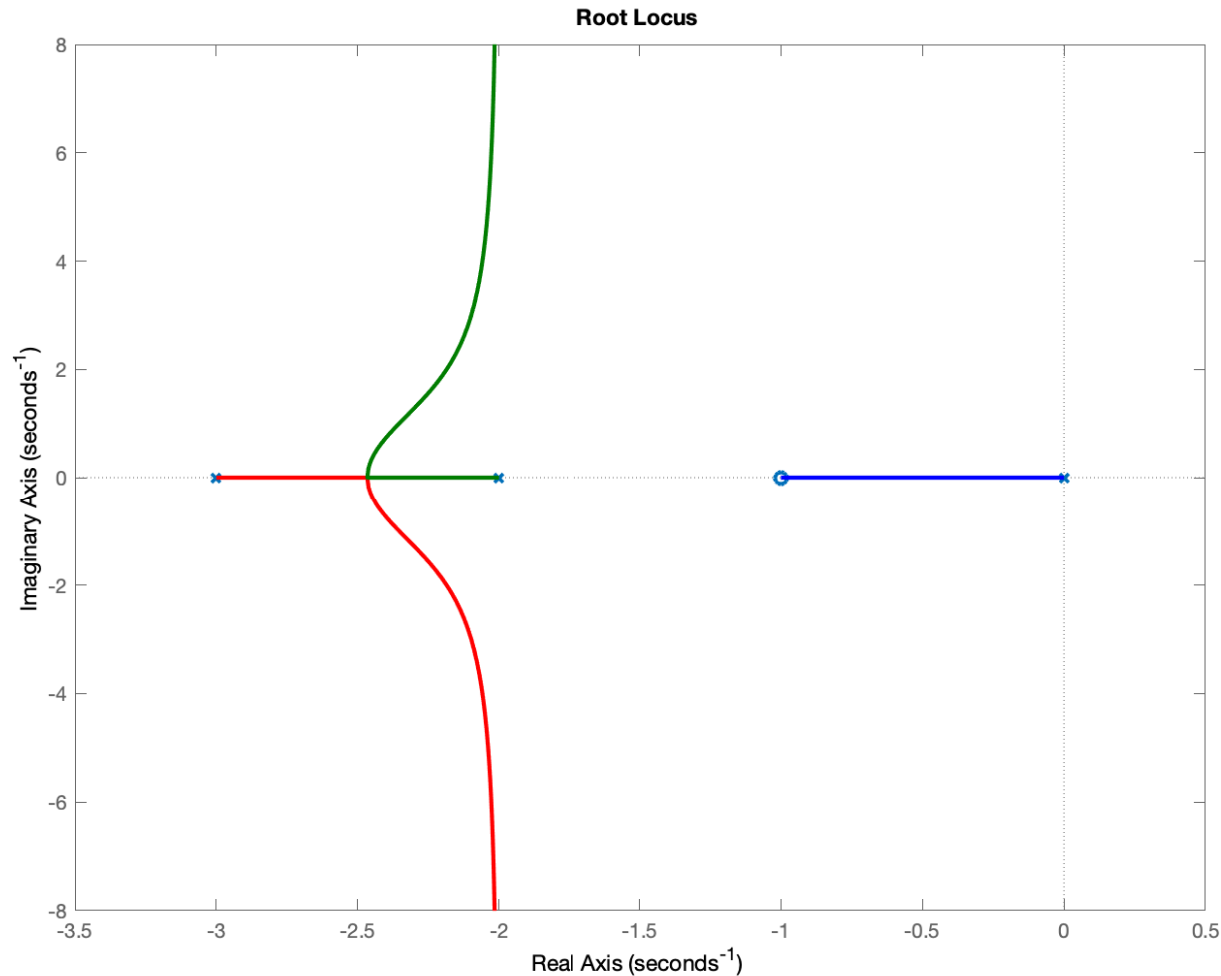
$$\angle K - \angle s - \angle s = \pm 180^\circ(2i + 1) \Rightarrow \angle s = \pm 180^\circ \frac{(2i+1)}{2}, \text{ para } i=0 \text{ e } i=1,$$

pois só temos duas assíntotas neste caso e de valores $\pm 90^\circ$.



polos-zeros = n-m

O método do LR – regras de construção



$$1 + K \frac{s + 1}{s(s + 2)(s + 3)} = 0$$

O polo na origem tende ao zero em $s=-1$.

Os polos em $s=-2$ e $s=-3$ tendem para as 2 assíntotas.

O método do LR – regras de construção

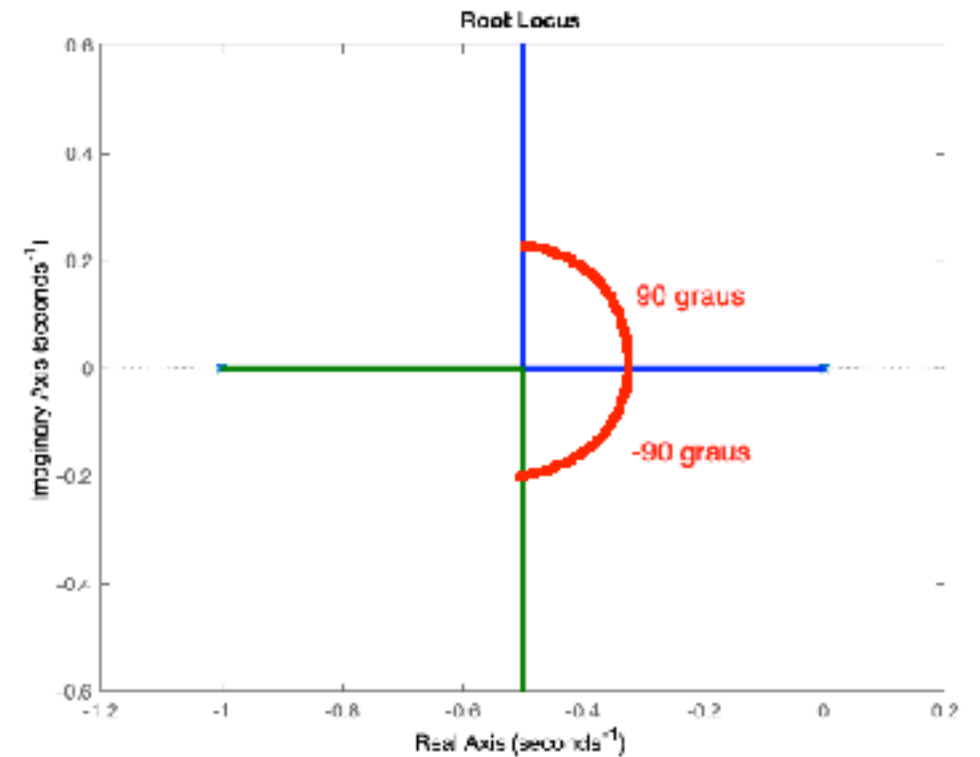
Para o caso

$$G(s) = \frac{K}{s(s+1)}$$

$$n - m = 2$$

$$\theta_0 = \frac{180}{2} = 90$$

$$\theta_1 = \frac{3 \cdot 180}{2} = 270$$



O método do LR - regras de construção

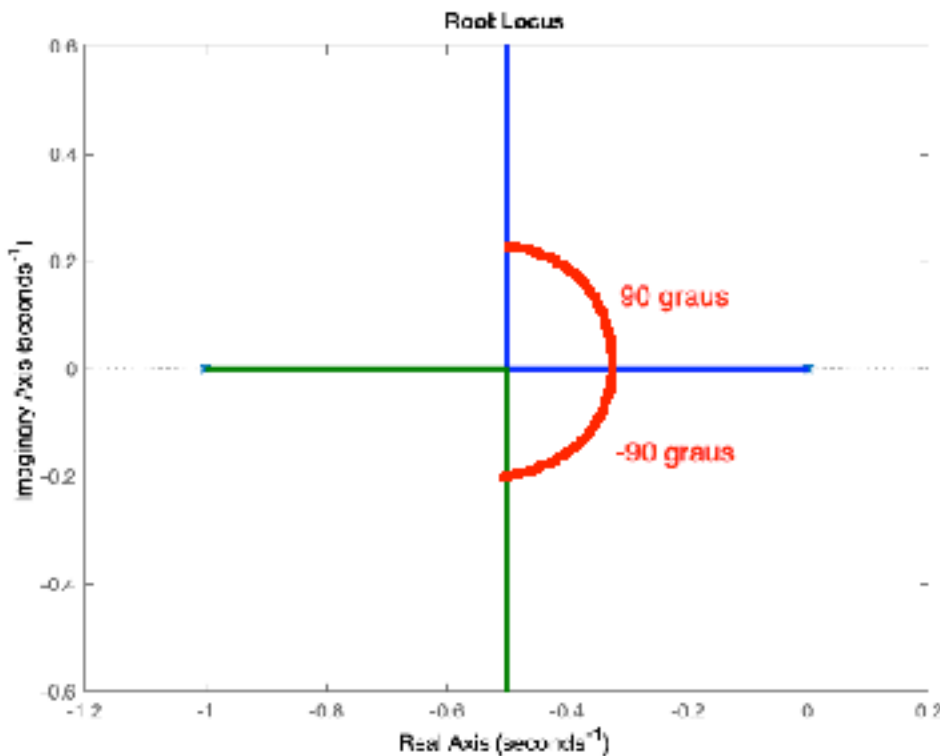
Para desenhar assíntotas, é preciso saber o ponto sobre o eixo real pelo qual elas passam. **Todas as assíntotas passam pelo mesmo ponto.**

Este ponto de interseção é dado por:

$$\sigma = \frac{\sum \text{polos de } G_1(s) - \sum \text{zeros de } G_1(s)}{n - m}$$

O método do LR - regras de construção

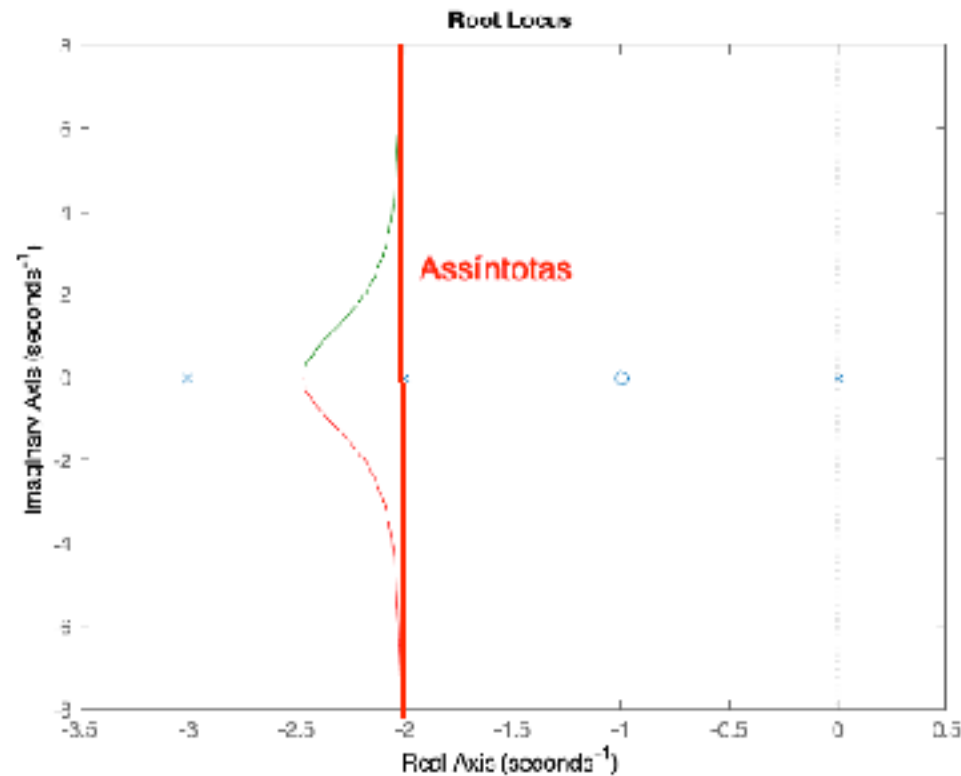
Vamos analisar o ponto de interseção dos exemplos anteriores:



$$G(s) = \frac{K}{s(s+1)}$$

$$\sigma = \frac{(0 - 1)}{2 - 0} = -0.5$$

O método do LR - regras de construção



$$1 + G(s) = 1 + K \frac{s+1}{s(s+2)(s+3)} = 0.$$

$$\sigma = \frac{(0 - 2 - 3) - (-1)}{3 - 1} = -\frac{4}{2} = -2$$

O método do LR - regras de construção

Regra 5

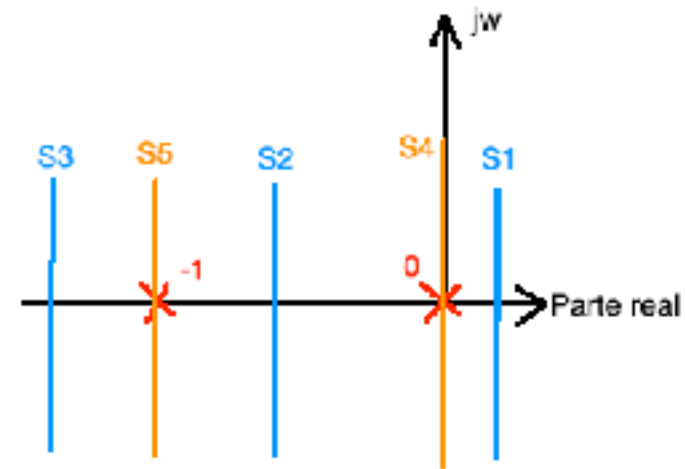
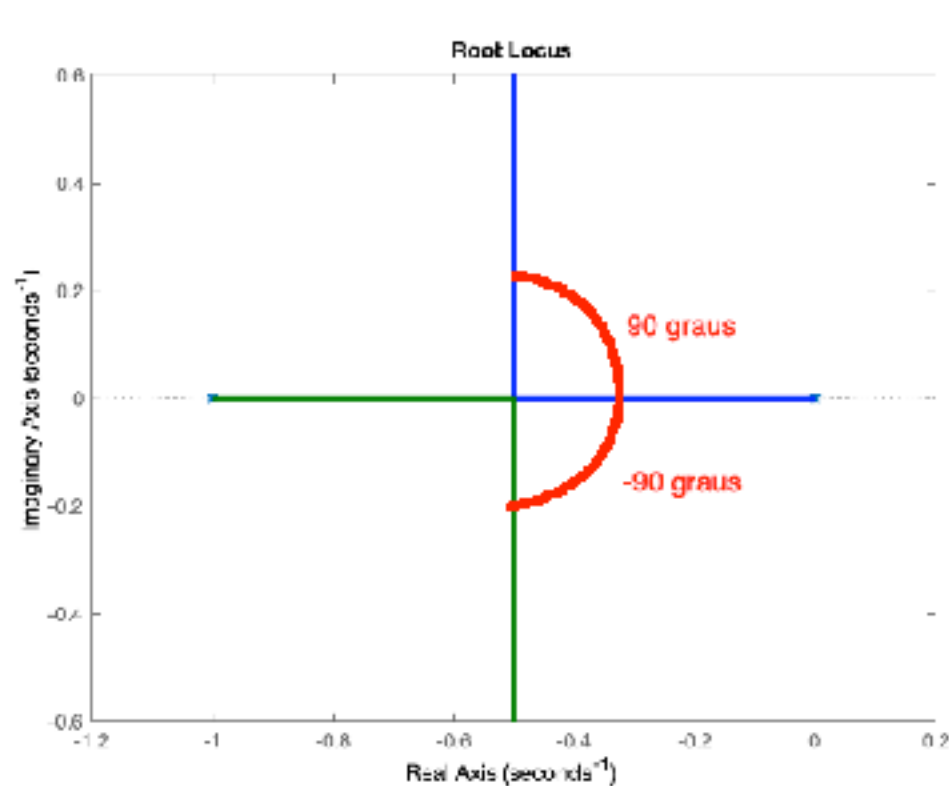
Em uma dada seção do eixo real, há raízes para $K > 0$ se o número de polos e zeros de $G_1(s)$ à direita da seção é ímpar.

Onde há LRC (Lugar das Raízes Complementar):

Em uma dada seção do eixo real, há raízes para $K < 0$ se o número total de polos e zeros de $G_1(s)$ à direita da seção é par.

Resumindo: todo eixo real é ocupado por alguma raiz, para $K > 0$ ou para $K < 0$.

O método do LR – regras de construção



Direita de S1: 0 polos e zeros: par

Direita de S2: 1 polo ; ímpar

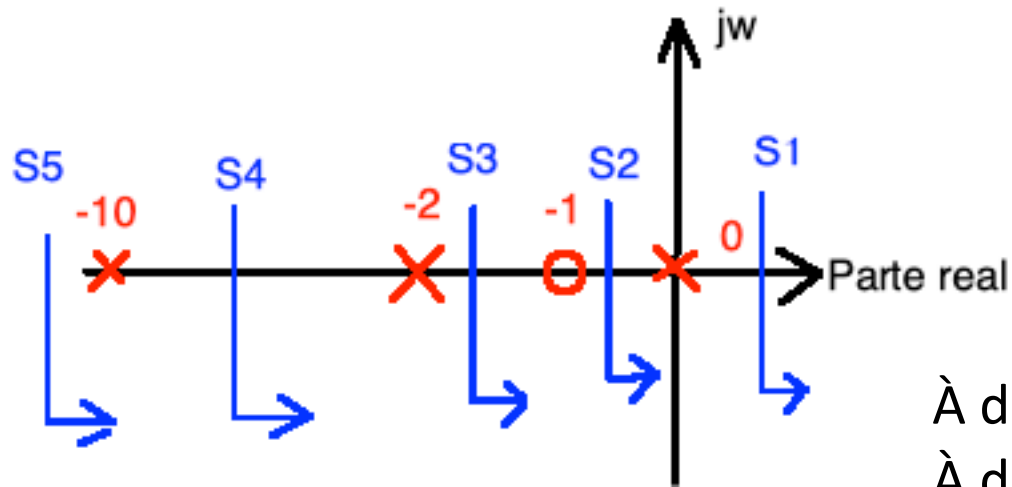
Direita de S3: 2 polos: par

Conclusão: o número de polos é ímpar entre as seções S4 e S5. Entre elas, há raízes para $K > 0$

O método do LR – regras de construção

Outro exemplo:

$$G(s) = \frac{(s + 1)}{s(s + 2)(s + 10)}$$



À direita de s1: nenhum polo ou zero: há LRC ($K < 0$)

À direita de s2: 1 polo : há LR ($K > 0$)

À direita de s3: 1 polo e 1 zero: há LRC

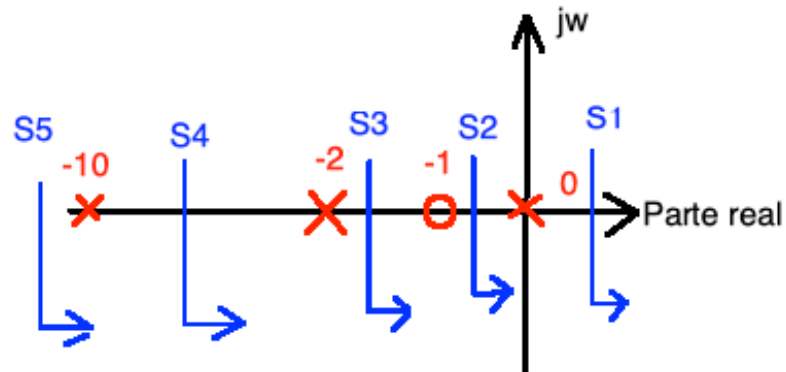
À direita de s4: 2 polos e 1 zero: há LR

À direita de s5: 3 polos e 1 zero: há LRC

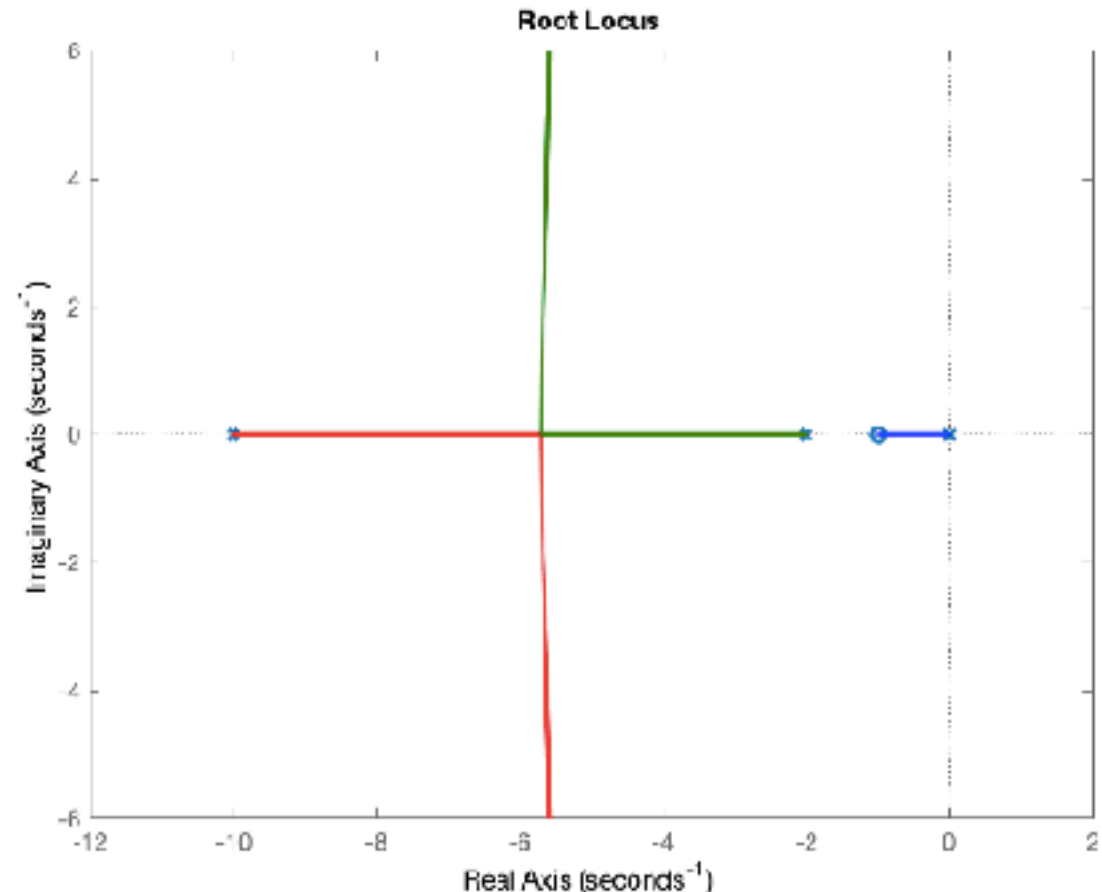
O método do LR – regras de construção

Outro exemplo:

$$G(s) = \frac{(s + 1)}{s(s + 2)(s + 10)}$$



À direita de s1 : nenhum pólo ou zero : há LRC (I)
À direita de s2 : 1 pólo : há LR ($K > 0$)
À direita de s3 : 1 pólo e 1 zero : há LRC
À direita de s4 : 2 pólos e 1 zero : há LR
À direita de s5 : 3 pólos e 1 zero : há LRC



O método do LR – regras de construção

Regra 6 - Pontos de interseção com o eixo imaginário.

São determinados usando o critério de Routh-Hurwitz.

Seja a equação característica

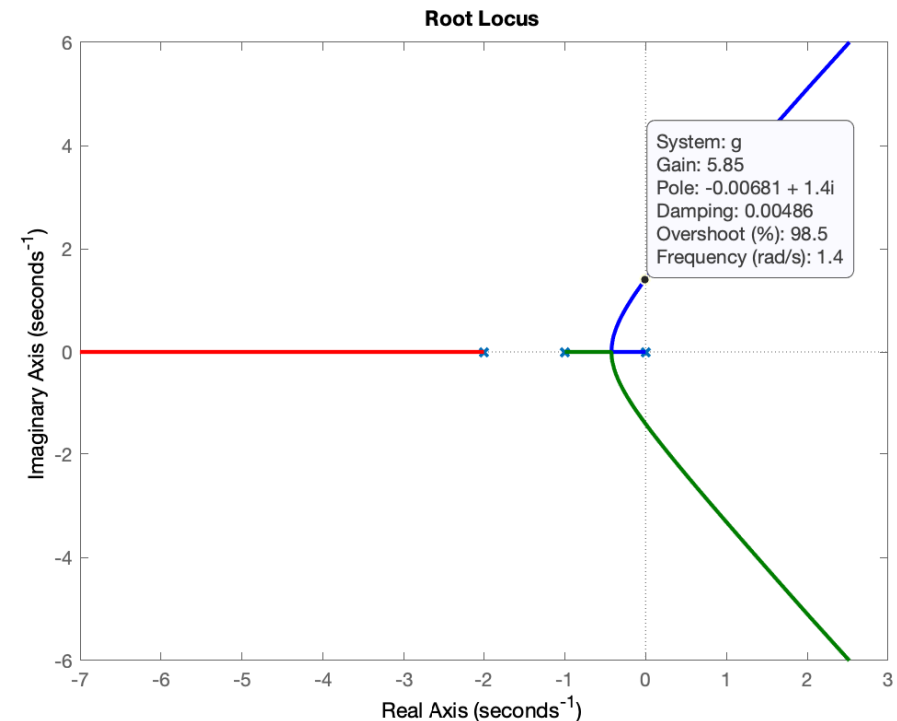
$$s(s + 1)(s + 2) + k = 0$$

Ou

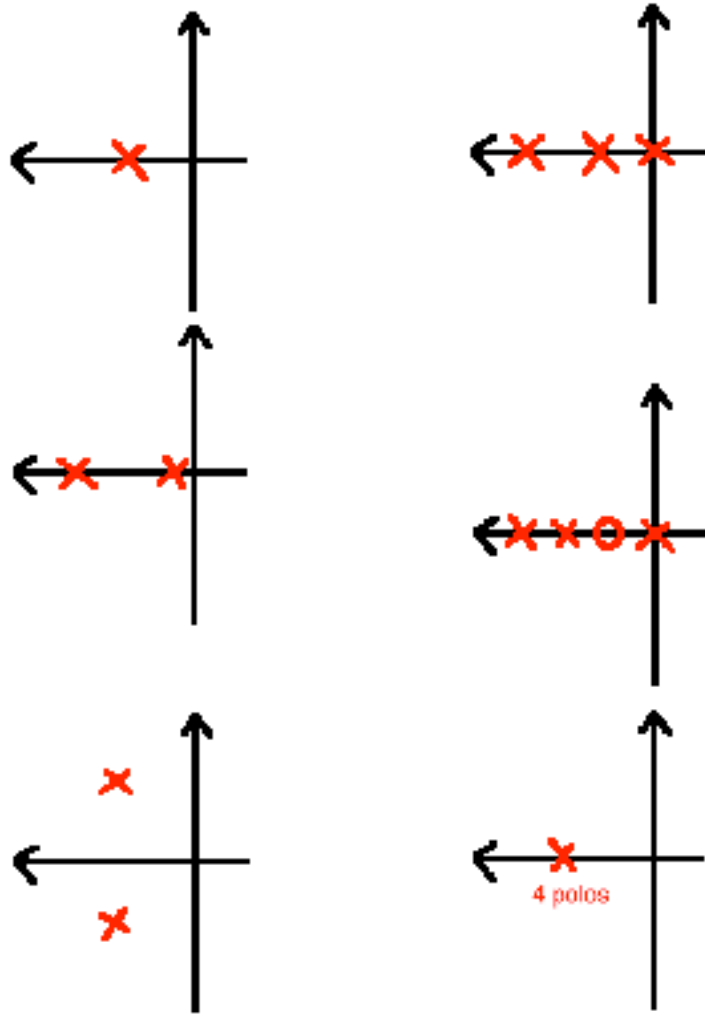
$$s^3 + 3s^2 + 2s + k = 0$$

Aplicando Routh-Hurwitz, resulta

$$0 < k < 6$$



O método do LR – regras de construção



Alguns exemplos de complexidade crescente!

O método do LR – regras de construção

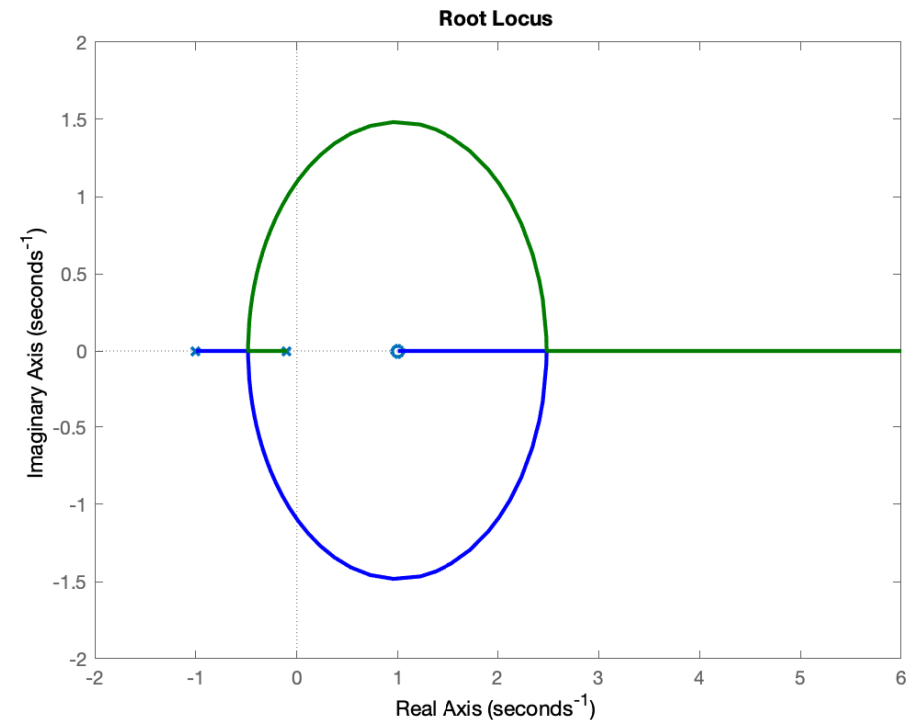
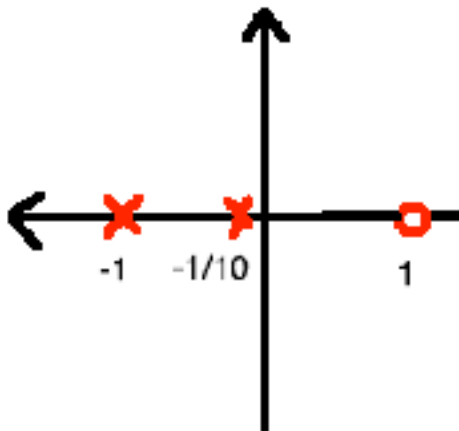
Exemplo: Avalie o efeito do ganho K na resposta em malha fechada de $G(s) = \frac{5Ke^{-2s}}{10s + 1}$

$$e^{-2s} = \frac{-s + 1}{s + 1}$$

$$1 + (-)K \frac{5(s - 1)}{(10s + 1)(s + 1)} = 0$$

$$G(s) = \frac{5K(-s + 1)}{(10s + 1)(s + 1)}$$

$$1 + K \frac{5(-s + 1)}{(10s + 1)(s + 1)} = 0$$



O método do LR – regras de construção

Regra 7 - Pontos de sela

São os pontos sobre o eixo real onde há raízes múltiplas, ou seja, onde raízes reais se tornam complexas ou raízes complexas se tornam reais

Os pontos de sela de $1 + K \frac{N(s)}{D(s)} = 0$ devem satisfazer $\frac{dN(s)/D(s)}{ds} = 0$

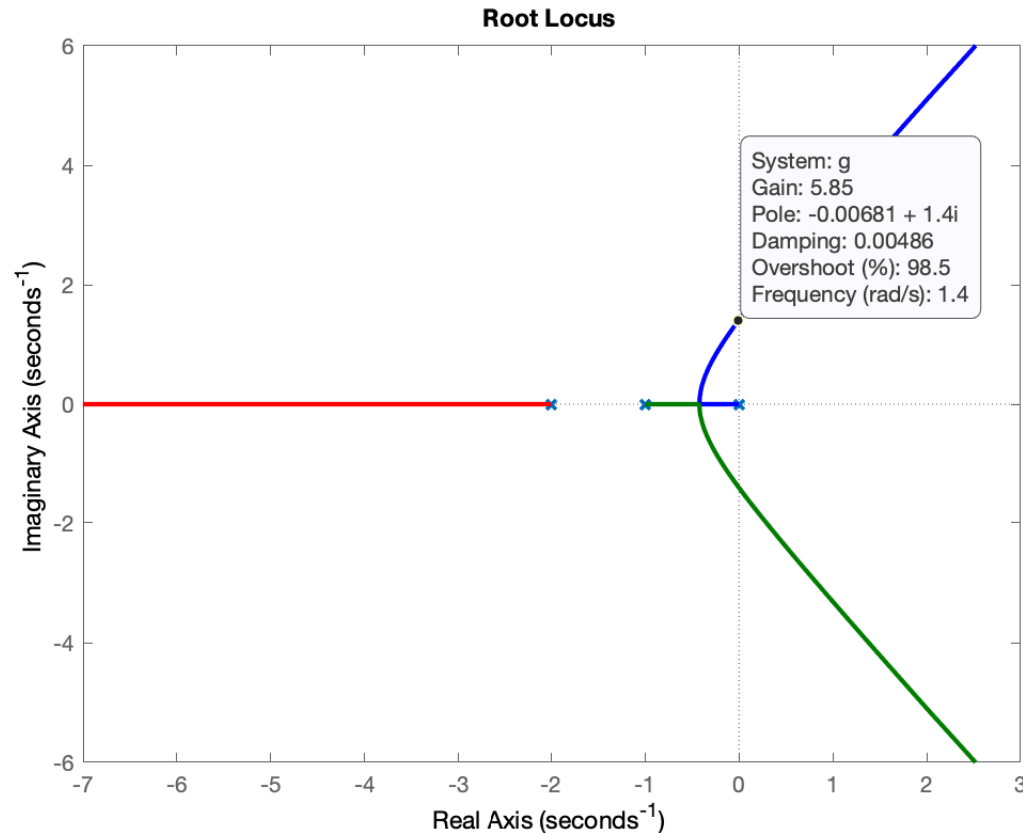
Lembramos que
$$\frac{dN(s)/D(s)}{ds} = \frac{\dot{N}(s)D(s) - N(s)\dot{D}(s)}{D(s)^2}$$

$$\dot{N}(s)D(s) - N(s)\dot{D}(s) = 0$$

O método do LR – regras de construção

Regra 7 - Pontos de sela : Exemplo

Lugar das raízes de $s(s + 1(s + 2) + k = 0$



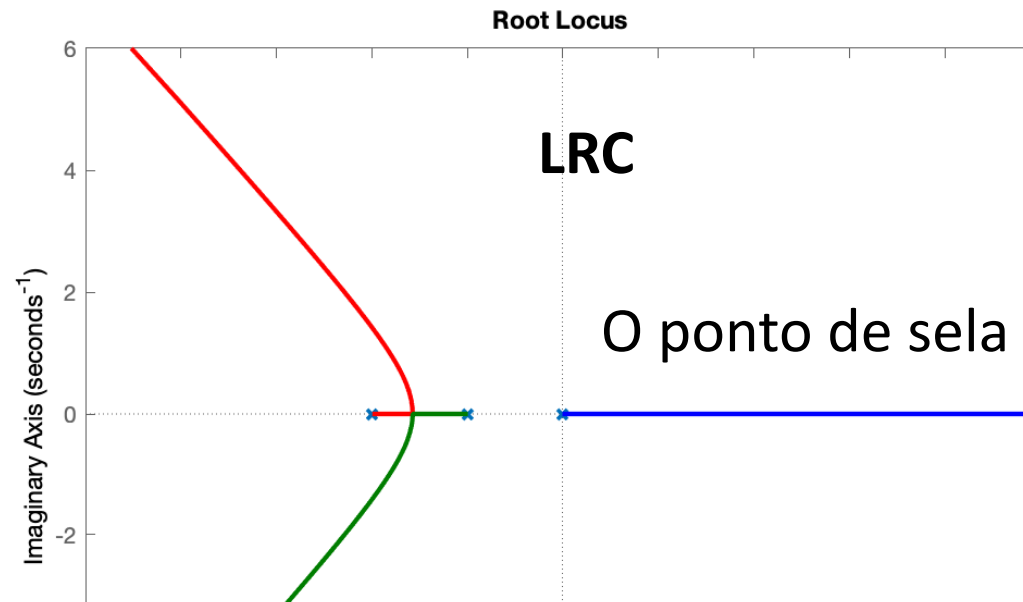
Há um ponto de sela entre 0 e -1.
Para obtê-lo, fazemos

$$\frac{d}{ds} \frac{1}{s^3 + 3s^2 + s} = \frac{(0)(s^3 + 3s^2 + s) - (1)(3s^2 + 6s + 2)}{(s^3 + 3s^2 + s)^2} = 0, \text{ Ou seja,}$$

$3s^2 + 6s + 2 = 0$ cujas raízes são $\{-0.42 \text{ e } -1.57\}$

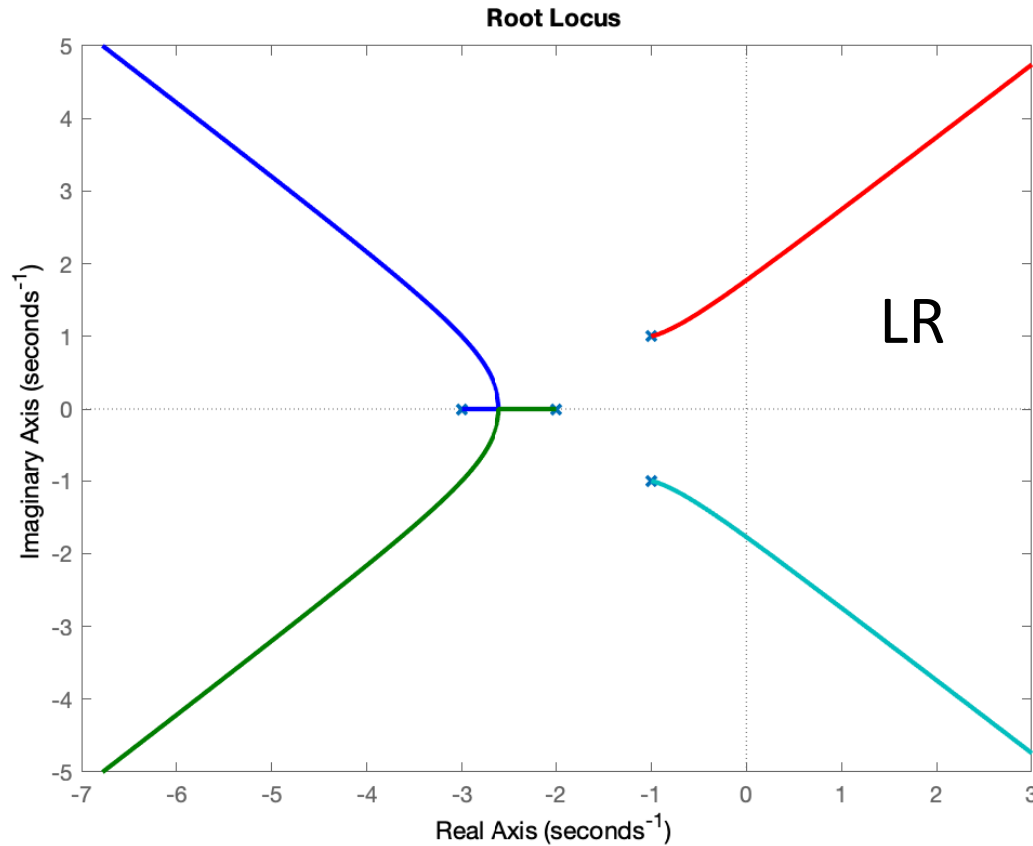
O ponto de sela -1.57 ocorre para $K < 0$

O método do LR – regras de construção



Nem todas raízes de $\frac{dN(s)/D(s)}{ds} = 0$ são pontos de sela, mas havendo pontos de sela, eles serão raízes desta equação

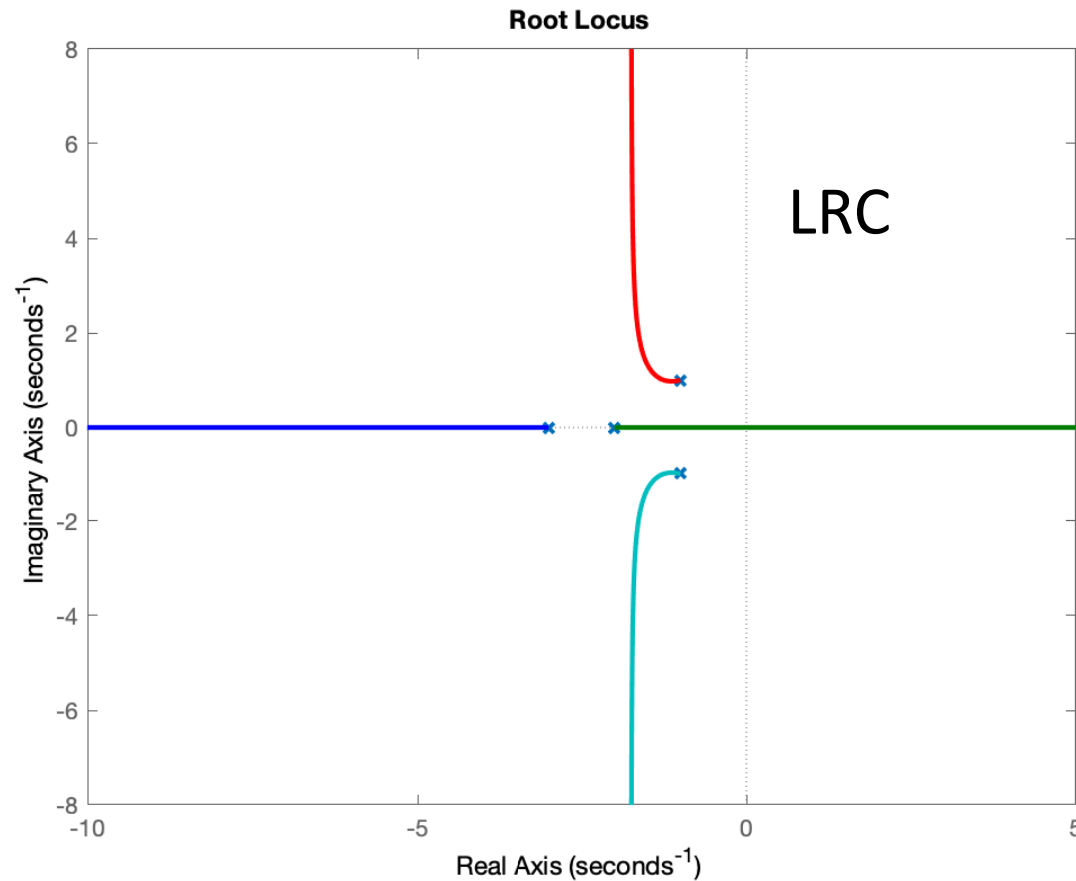
O método do LR – regras de construção



$$1 + K \frac{1}{(s - 1 \pm j)(s + 2)(s + 3)} = 0$$

Onde há pontos de sela?

O método do LR – regras de construção



$$1 + K \frac{-1}{(s - 1 \pm j)(s + 2)(s + 3)} = 0$$

Onde há pontos de sela?

O método do LR – regras de construção

Obtenção do ganho K a partir do LR:

O LR é desenhado para $1 + K \frac{N(s)}{D(s)} = 0$.

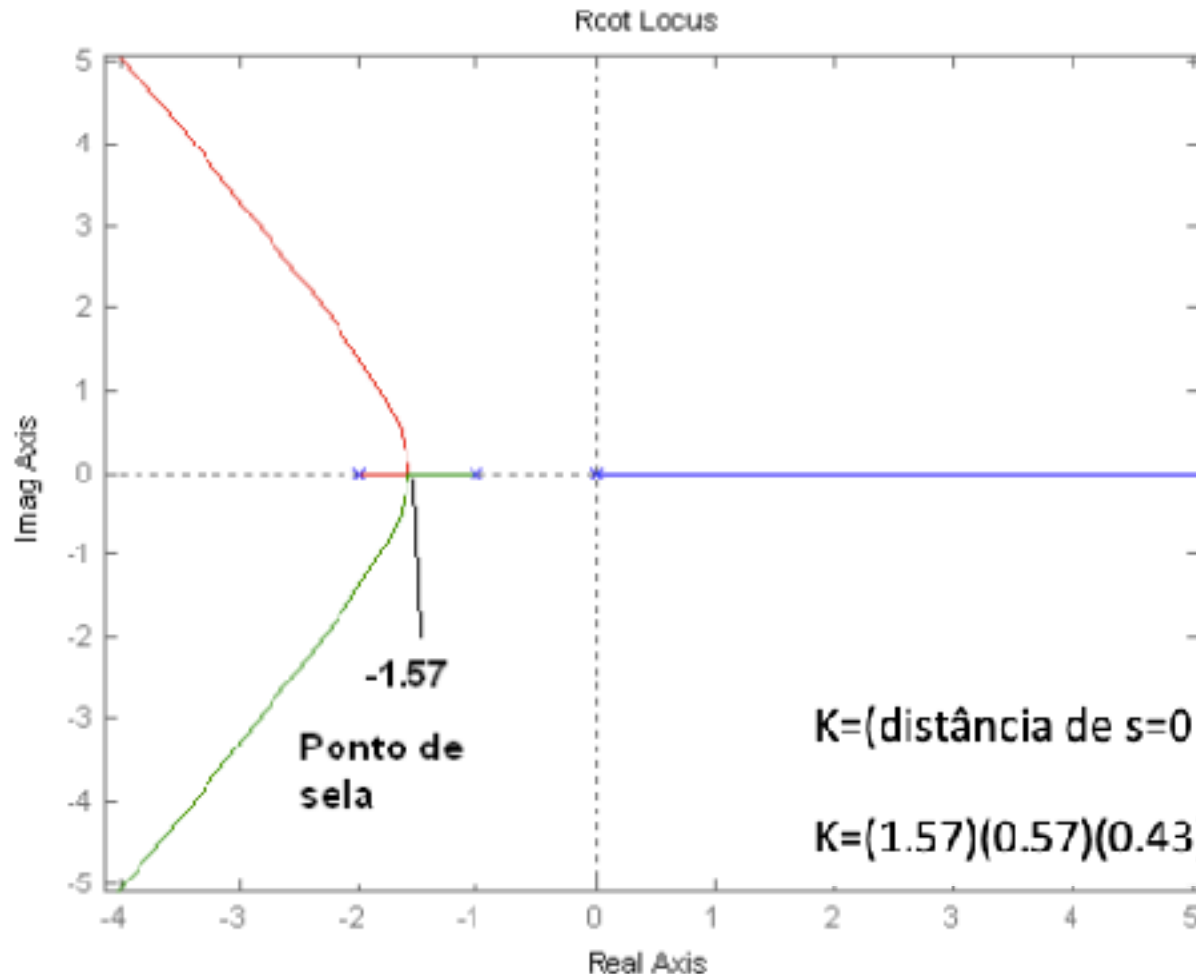
$$\text{Logo, } K = -\frac{D(s)}{N(s)}$$

Pode-se também usar o método gráfico:

$$|K| = \frac{|D(s)|}{|N(s)|} = \frac{|s + p1||s + p2|...|s + pn|}{|s + z1||s + z2|...|s + zn|}$$

Neste caso, mede-se a distância do zero z ou polo p ao ponto s, e usa-se na expressão acima.

O método do LR – regras de construção



Exemplo: qual o ganho K para o qual há raízes no ponto de sela em $s=-1.57$?

Método analítico:

$$K = -s^3 + 3s^2 + 2s \Big|_{s=-1.57} = -0.38$$

Método gráfico:

$$K = (\text{distância de } s=0 \text{ a } -1.57)(\text{distância de } s=-1 \text{ a } -1.57)(\text{distância de } s=-2 \text{ a } -1.57)$$

$$K = (1.57)(0.57)(0.43) = -0.38 \quad (- \text{ sinal } - \text{ é porquê o LR é para } K < 0)$$

O método do LR – regras de construção

Observação importante:

Para que o ganho K seja obtido diretamente do lugar das raízes, deve-se saber qual seu ganho com os polos e zeros normalizados.

Por exemplo, as duas equações abaixo fornecem o mesmo LR.

$$1 + K \frac{10}{s(s+2)(s+10)} = 0 \qquad 1 + K \frac{10/20}{s(0.5s+1)(0.1s+1)} = 0$$

Ao se fazer o LR no Matlab, o ganho K é informado corretamente ao se clicar sobre o LR. Entretanto, caso se deseje obter K diretamente do gráfico sem conhecer a FT, tem-se

$$K = - \frac{s(s+2)(s+10)}{10}$$

Se o ganho 10 não for conhecido, K será calculado incorretamente!

O método do LR – regras de construção

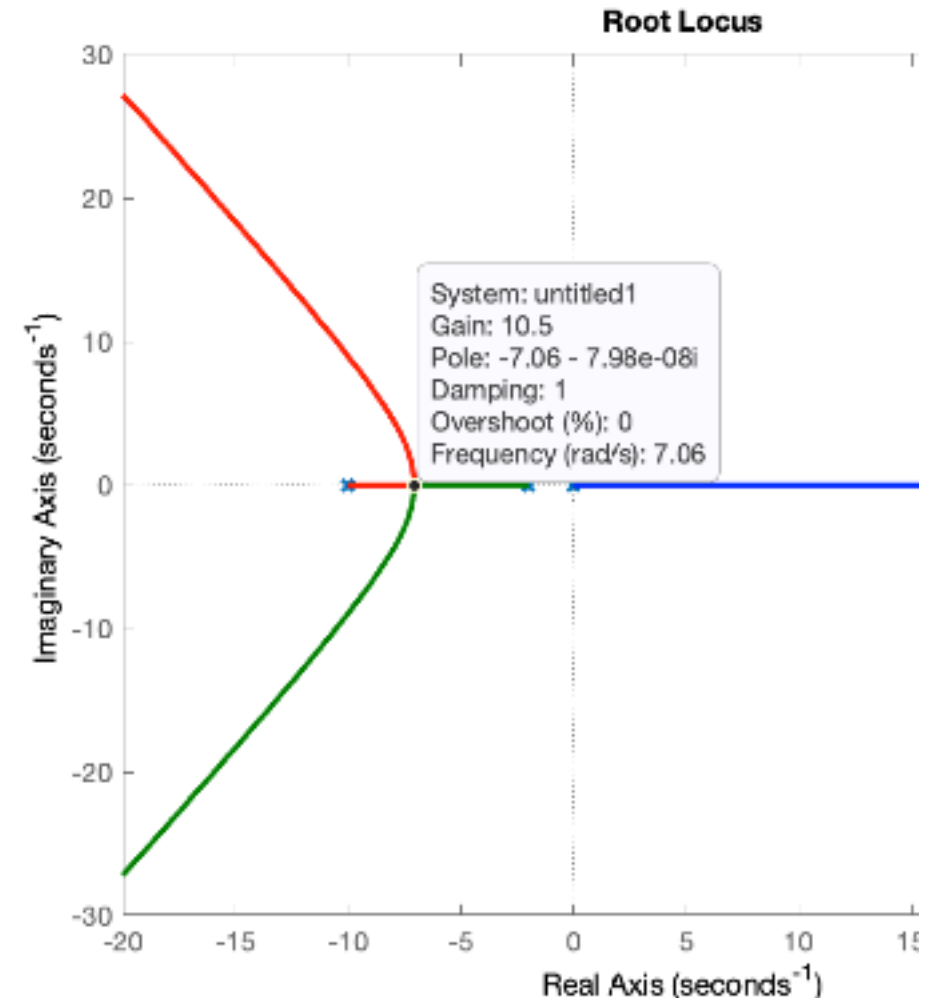
$$K = - \frac{s(s + 2)(s + 10)}{10}$$

Usando $s = -7.06$ como ponto de sela obtido do LRC,

$$K = - \frac{(-7.06)(-7.06 + 2)(-7.06 + 10)}{10}$$

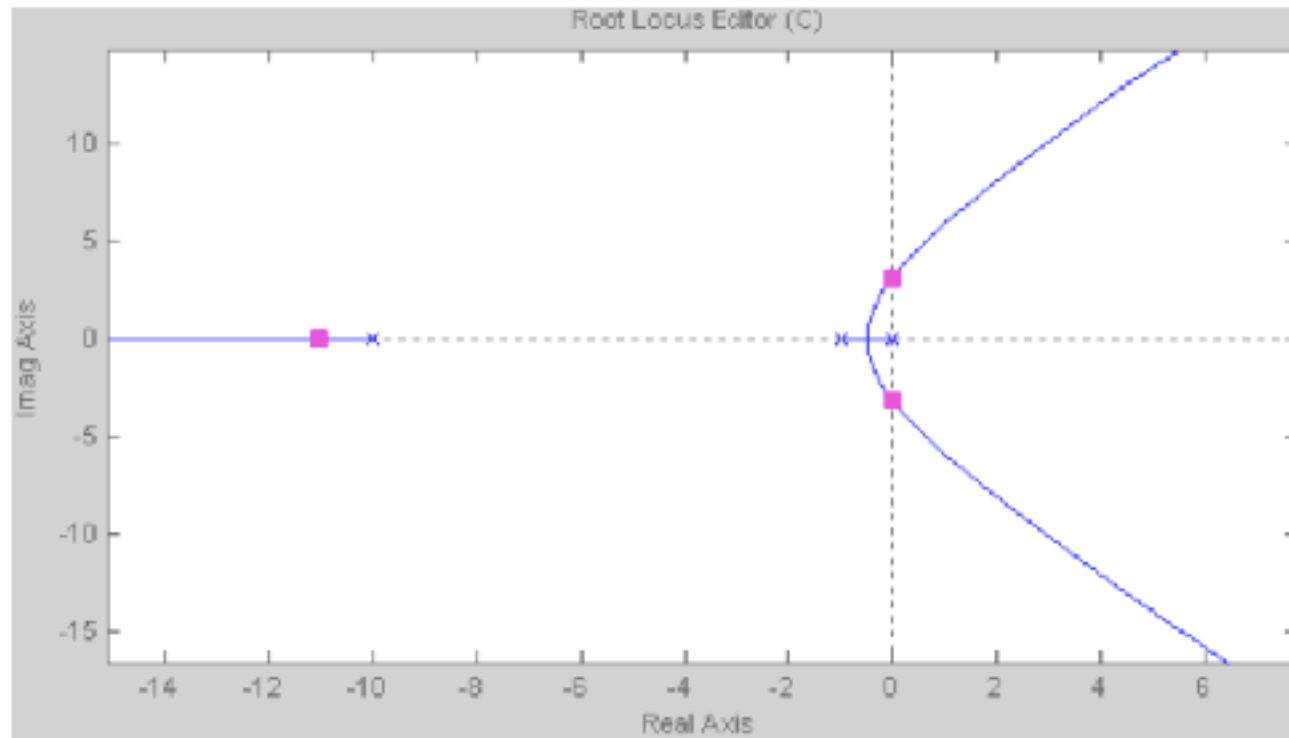
$$K = - 10.5$$

Por fim, substituir um valor de s que não esteja sobre o LR resulta em um valor complexo para o ganho K !



O método do LR – regras de construção

Exemplo 5: desenho e análise do LR



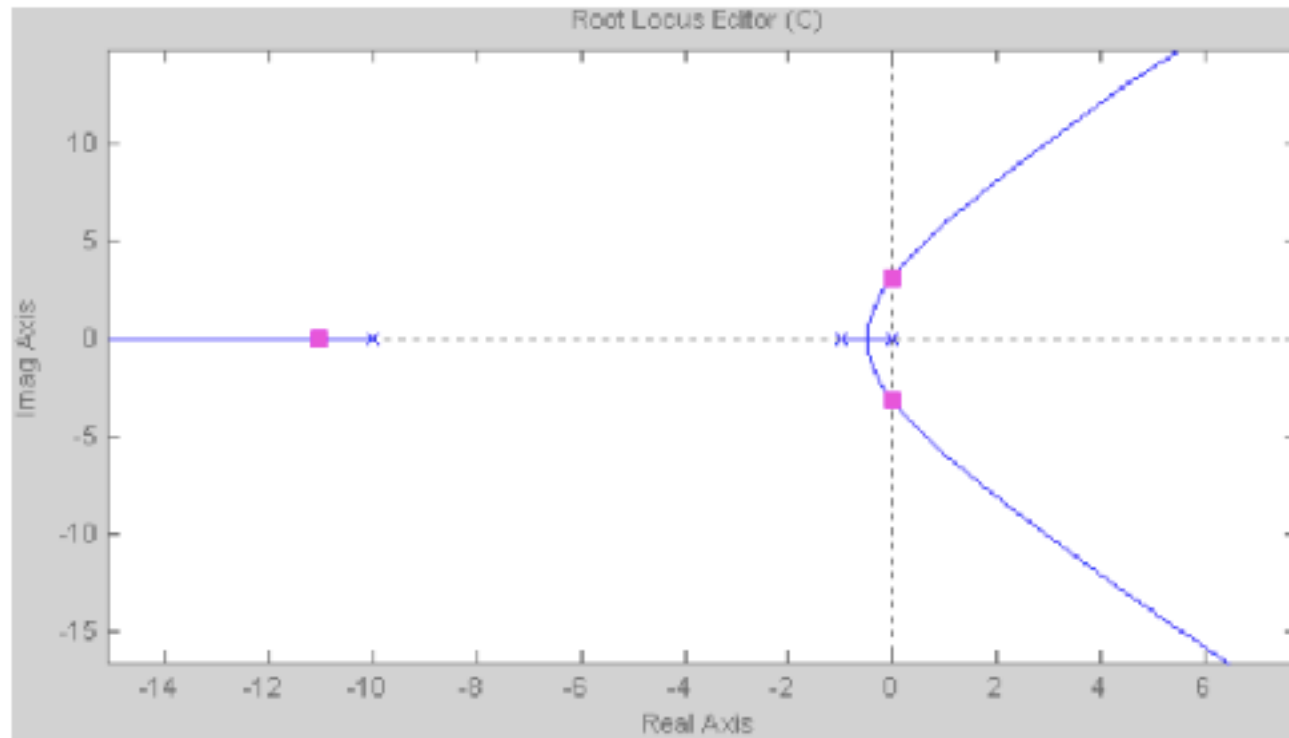
Há lugar das raízes entre os polos 0 e -1, e à esquerda do polo em -10.

O polo em $s=-1$ tende a $-\infty$.

Os polos 0 e -1 tendem a assíntotas de +60graus e -60graus.

O método do LR – regras de construção

Exemplo 5: desenho e análise do LR



A interseção com o eixo imaginário é obtida via critério do Routh

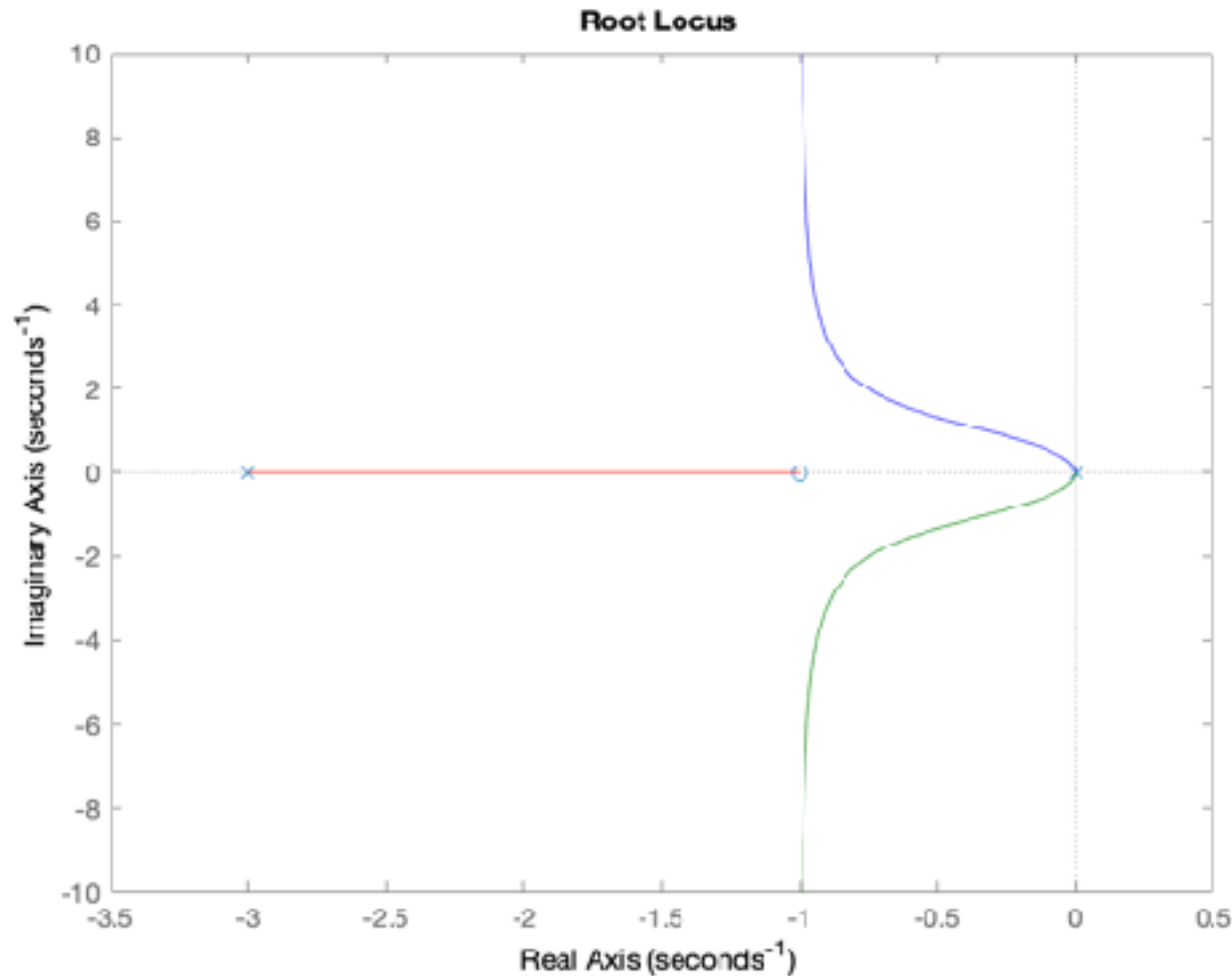
Hurwitz, sendo igual $\sqrt{10}$.

O ganho para o qual isto ocorre também é obtido, sendo $K=110$.

O ponto de sela, no qual as duas raízes reais se tornam complexas é $s=-0.48$.

O método do LR

Exemplo 6: Análise de um LR



2.1 Quais são os polos e zeros de $G(s)$?

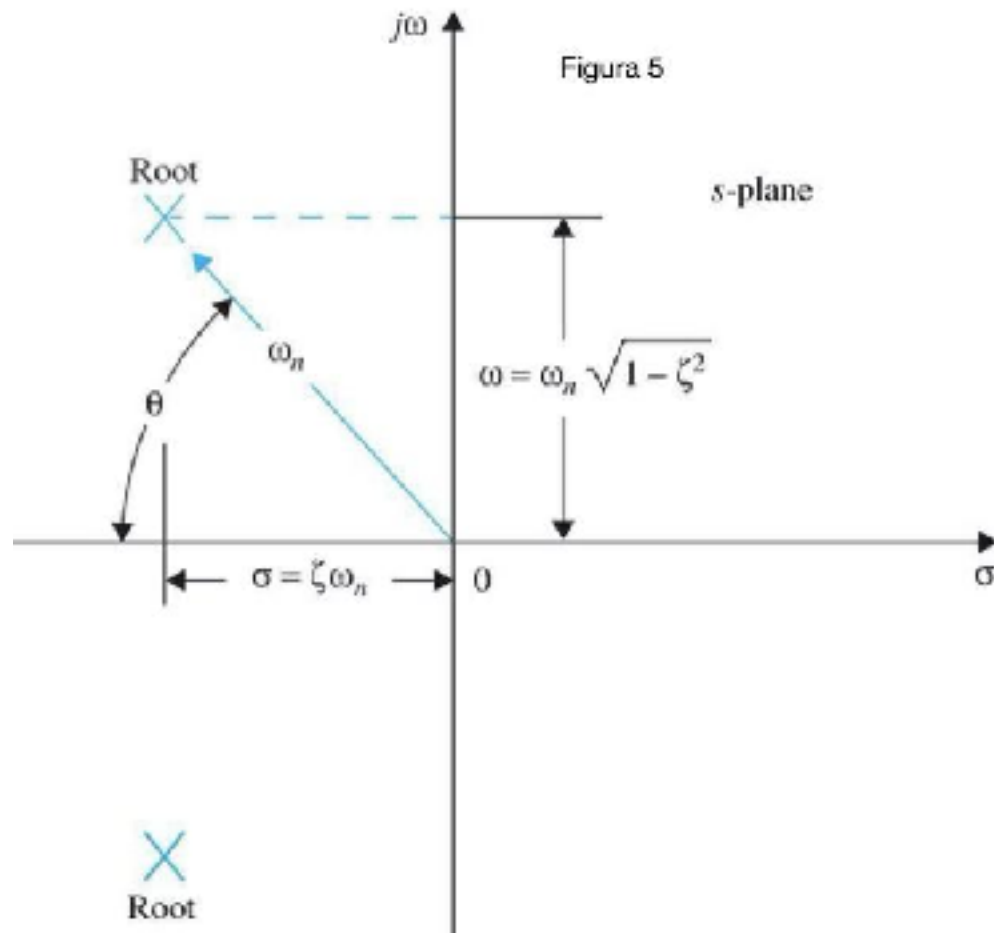
2.2 Quais são as raízes quando $K=0$ e $K \rightarrow \infty$?

2.3 Para que valores de K esse sistema é estável?

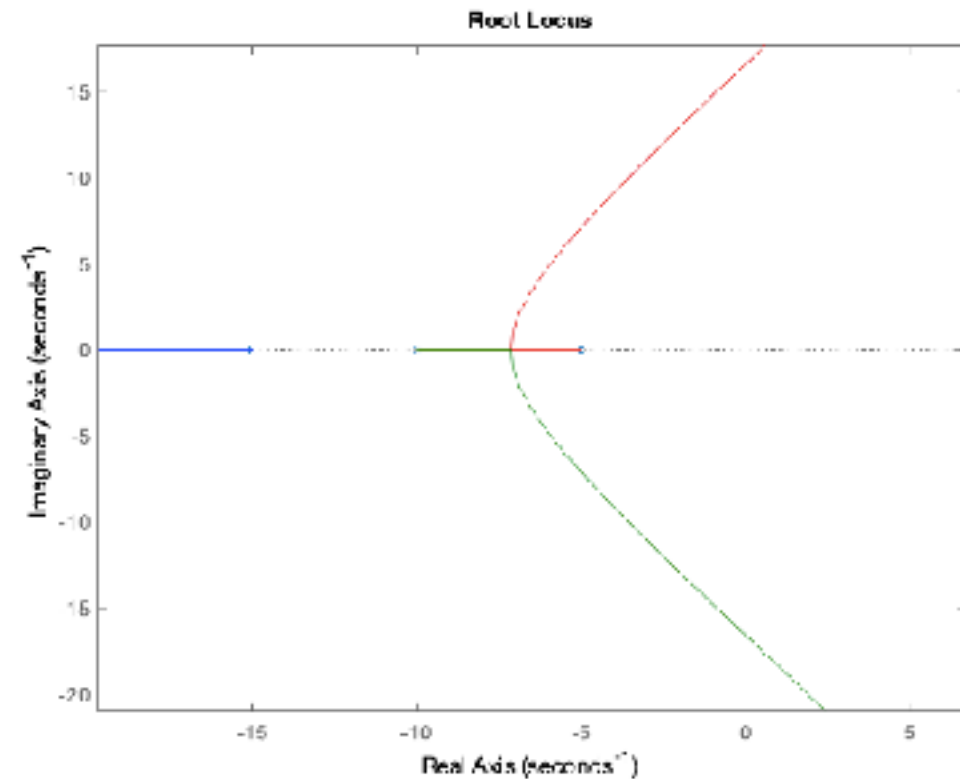
2.4 Para que valores de K o par de polos complexos tem amortecimento > 0.707 ?

O método do LR

Uso do LR para análises



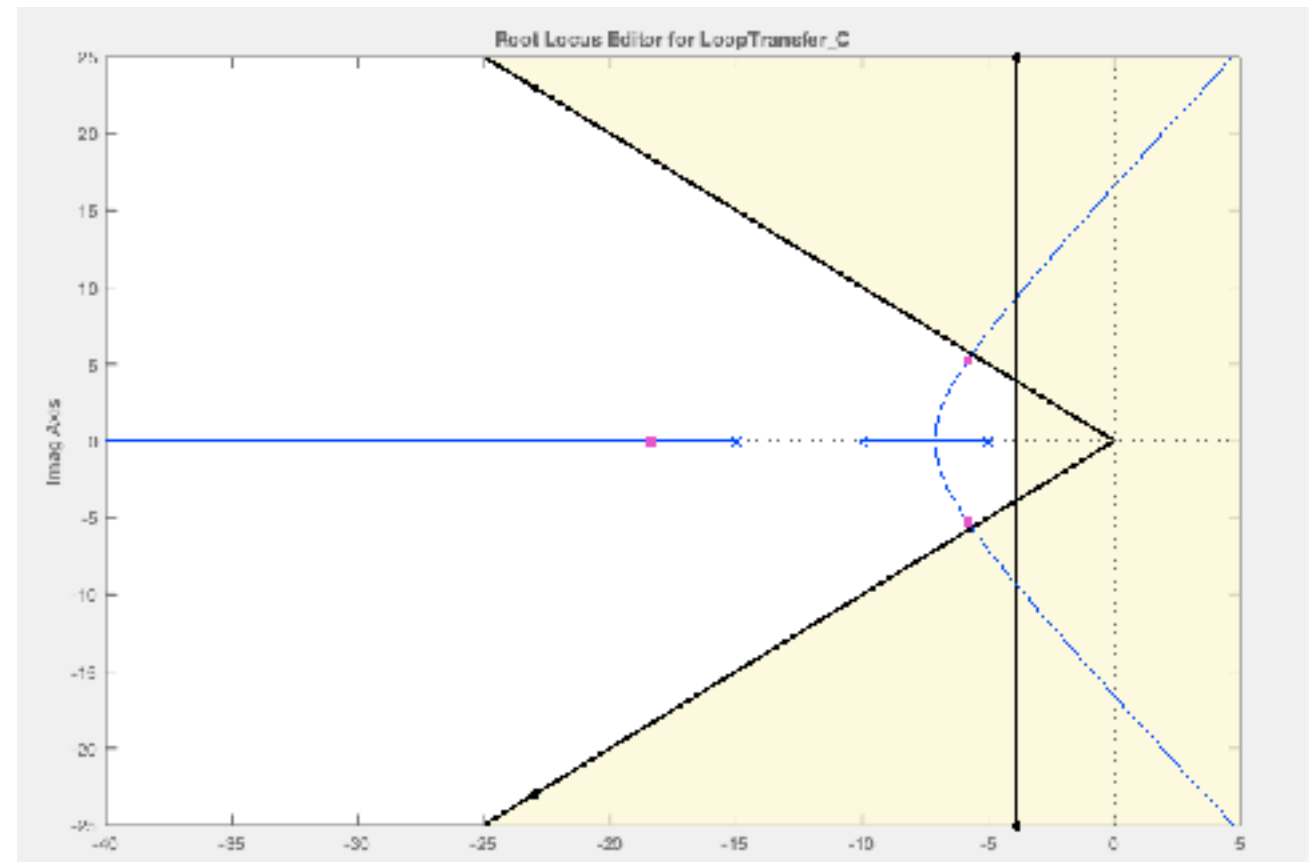
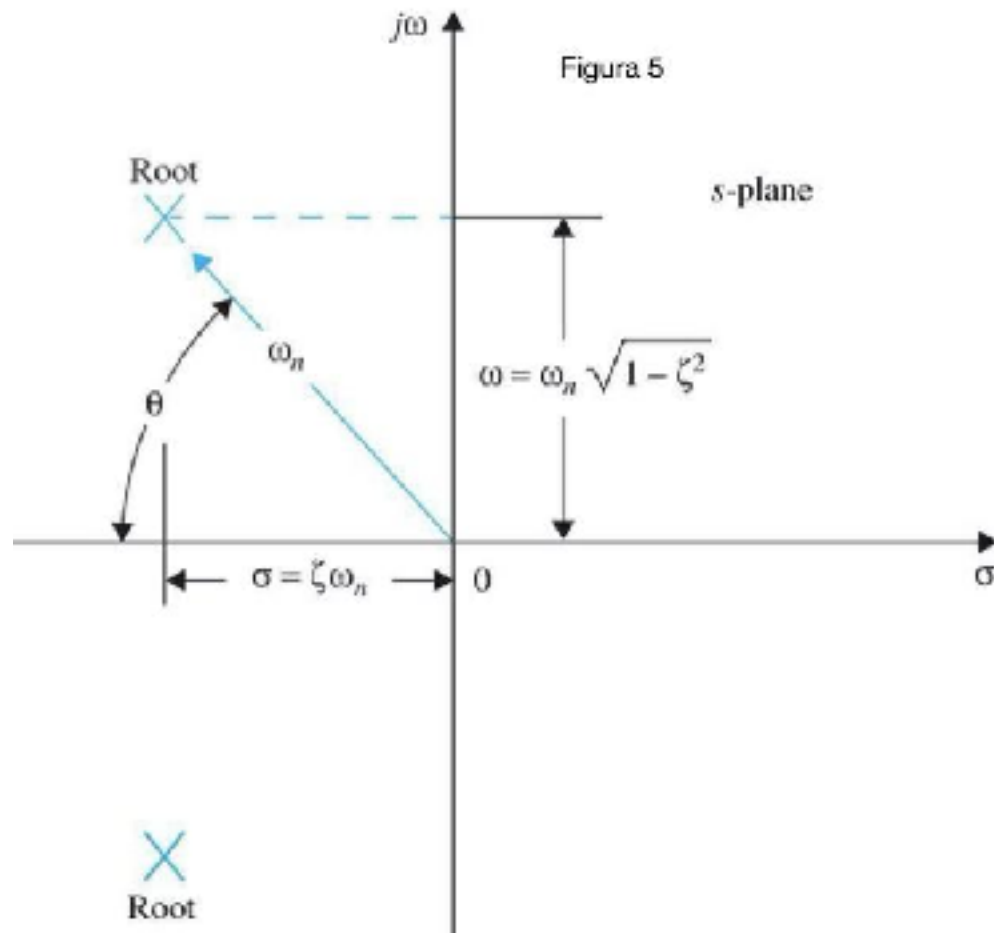
Existe K para o qual $t_s < 1s$ e $\zeta > 0.707$?



O método do LR

Uso do LR para análises

Existe K para o qual $t_s < 1s$ e $\langle zeta \rangle > 0.707$?

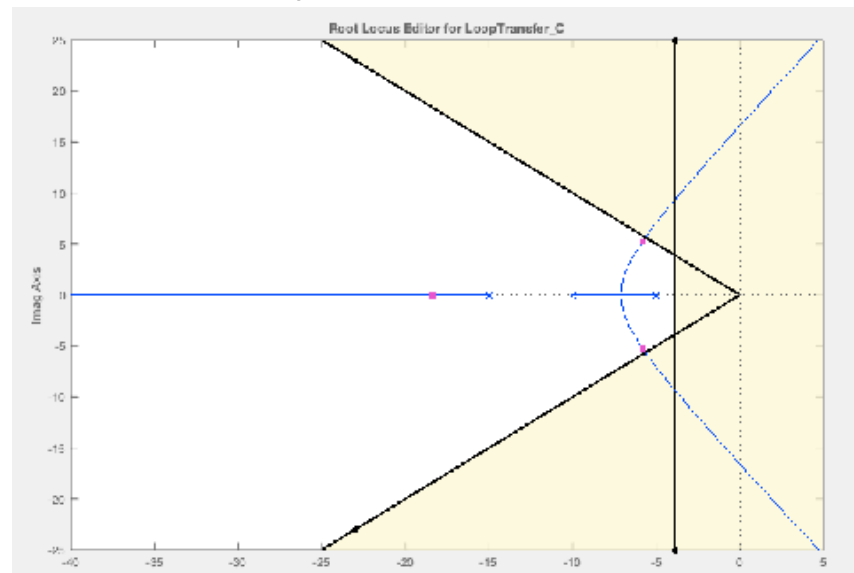


O método do LR

Muito importante:

As análises anteriores são válidas quando o par de polos complexos em análise é dominante.

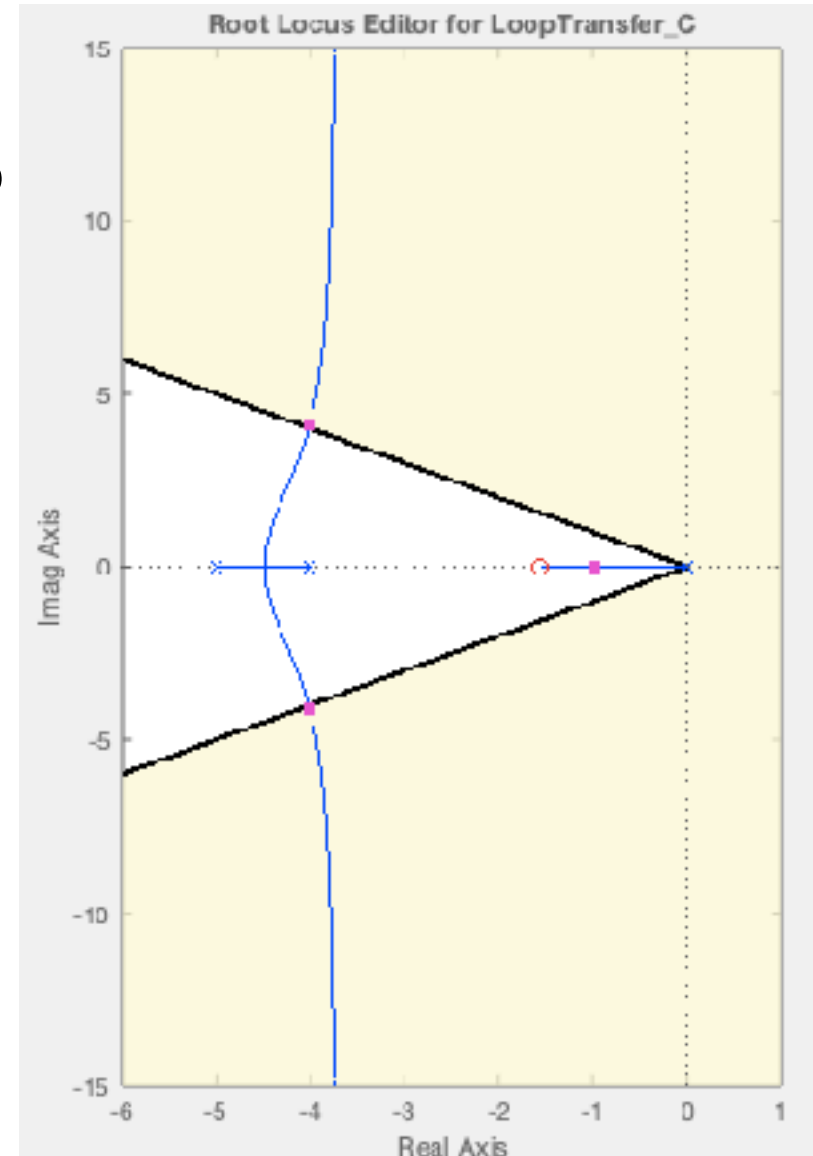
No caso abaixo, por exemplo, o terceiro polo é real e bem mais rápido que o par de polos complexo. Assim, os polos complexos dominam a resposta.



O método do LR

O caso é diferente.
Pelo par de polos complexos, a sobrelevação seria de 5%.

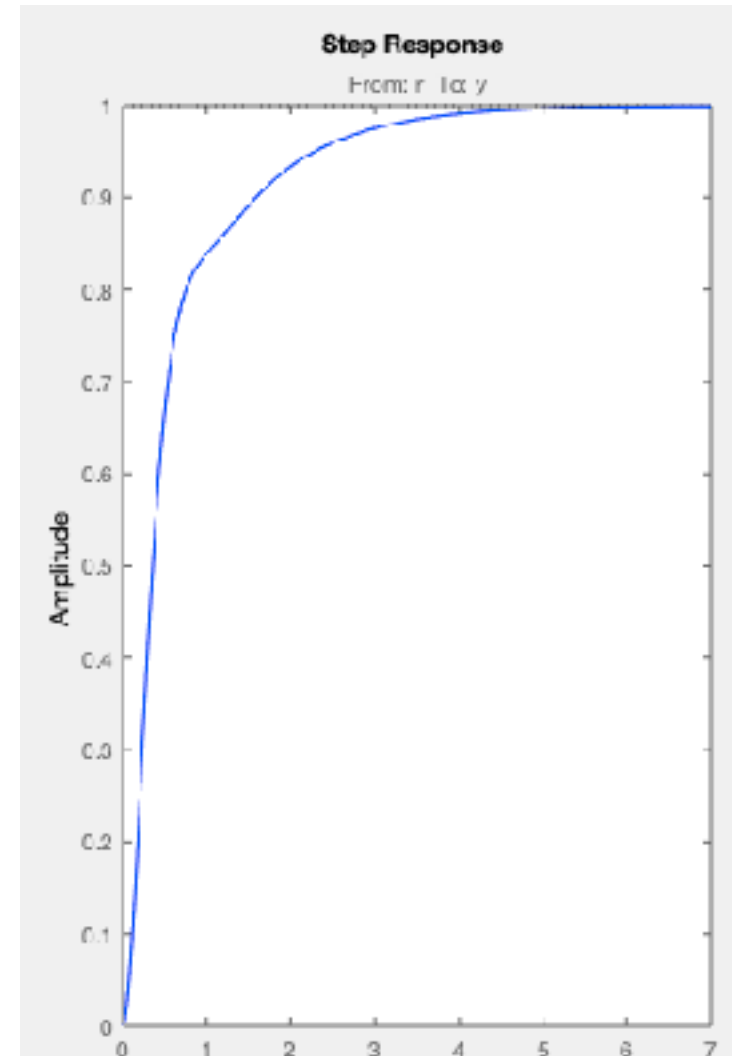
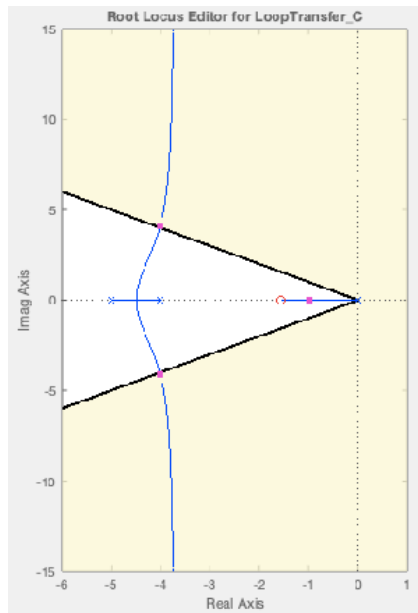
Entretanto, o zero e o polo à direita do par complexo altera completamente a resposta.



O método do LR

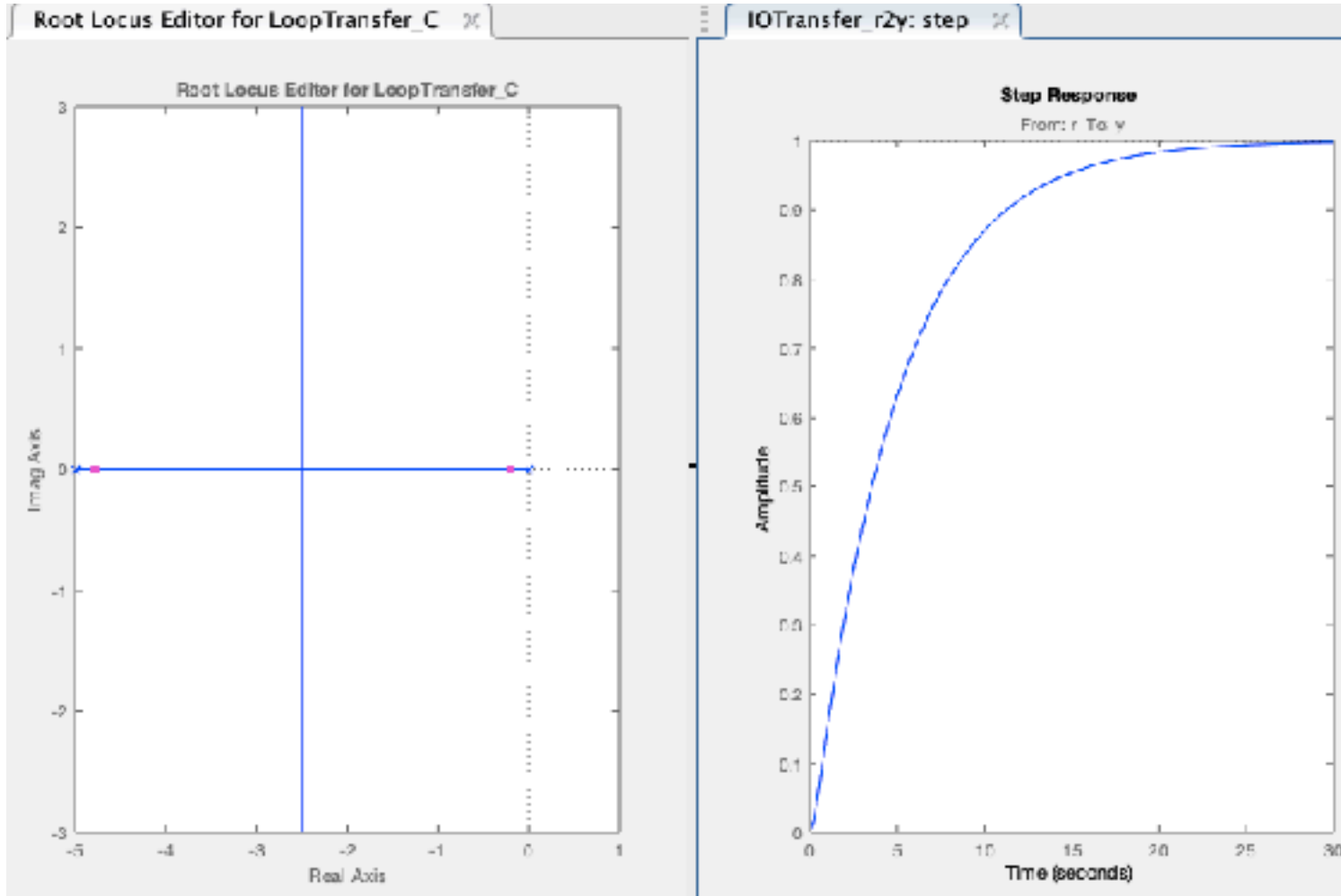
O caso ao lado é bem, conhecido.
Pelo par de polos complexos, a sobrelevação seria de 5%

Entretanto, o zero e o polo à direita do par complexo altera completamente a resposta.



Uso do rltool no Matlab

A figura abaixo mostra o uso do rltool para $1 + K \frac{1}{s(s+5)} = 0$.

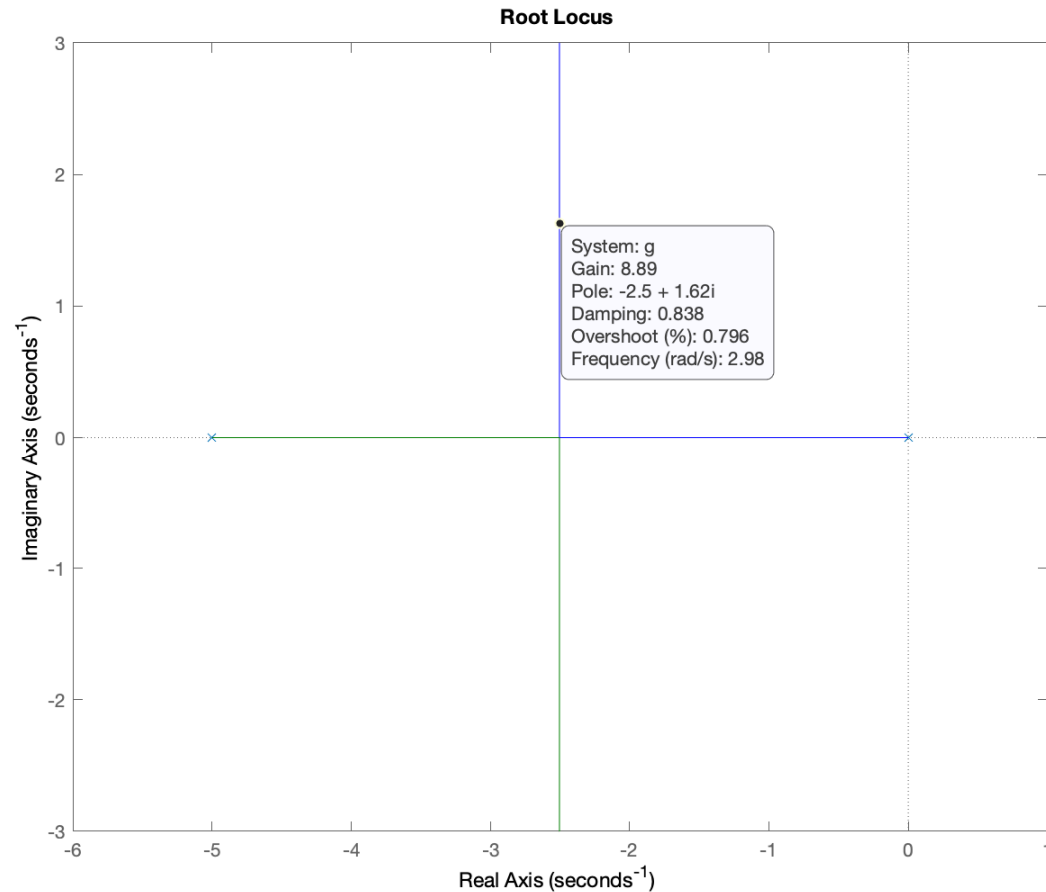


Ao clicar sobre o ponto do LR e arrastar, ele se desloca para qualquer ponto do LR.

Os demais polos de malha fechada também se alteram, e assim pode-se ver onde estão todos os polos de malha fechada para um determinado ganho K.

O ganho K informado é aquele que coloca todos os polos nas localizações indicadas.

Uso do comando rlocus



O comando rlocus pode ser dado na linha de comando, e é menos interativo que o rltool.

Ao clicar sobre um ponto, obtem-se variadas informações, entre elas o ganho que coloca o polo no lugar selecionado.

O método do LR para sistemas discretos

Não há diferenças no método usado para desenhar o LR quando se considera o caso discreto.

O que muda é seu uso, que deve considerar o círculo unitário ao invés do semiplano esquerdo para análise de estabilidade e desempenho (UP e ts).

$$1 + K \frac{N(s)}{D(s)} = 0 \quad \text{Caso contínuo.}$$

$$1 + K \frac{N(z)}{D(z)} = 0 \quad \text{Caso discreto.}$$

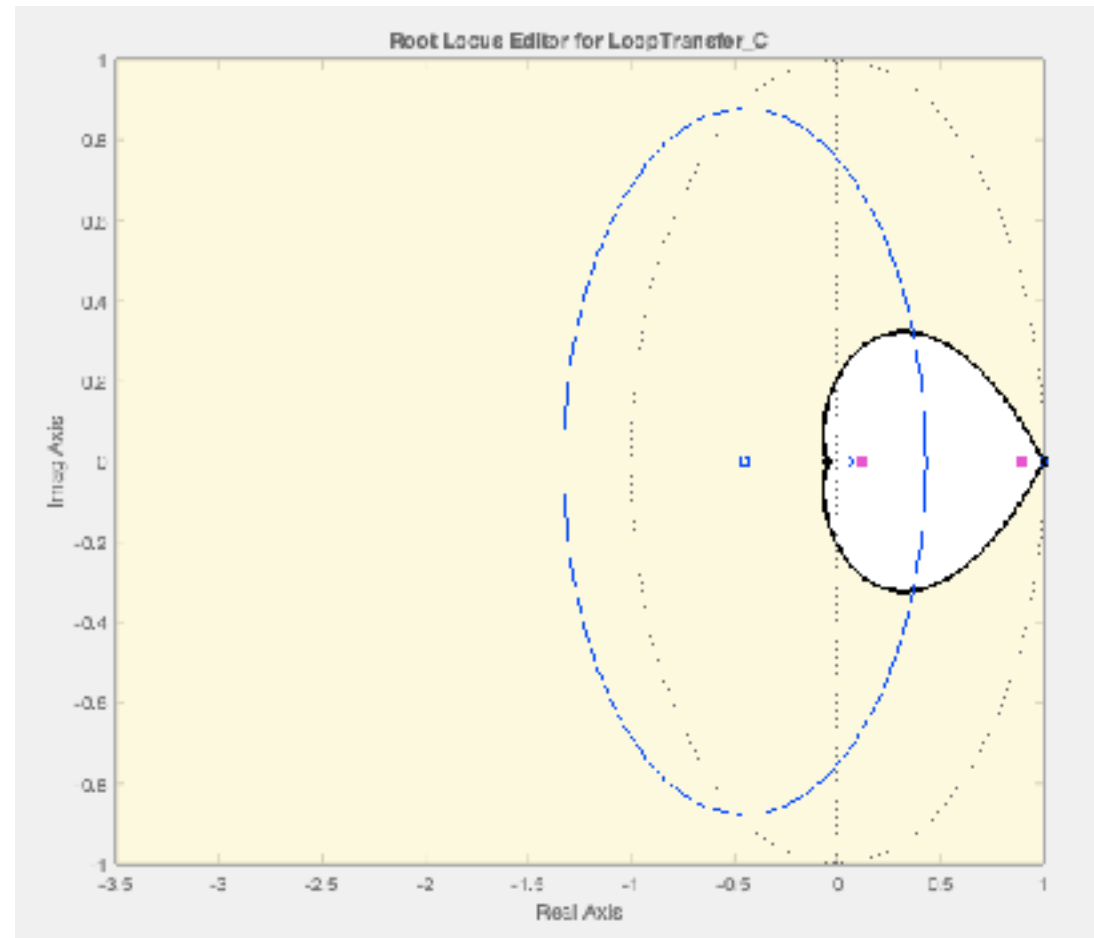
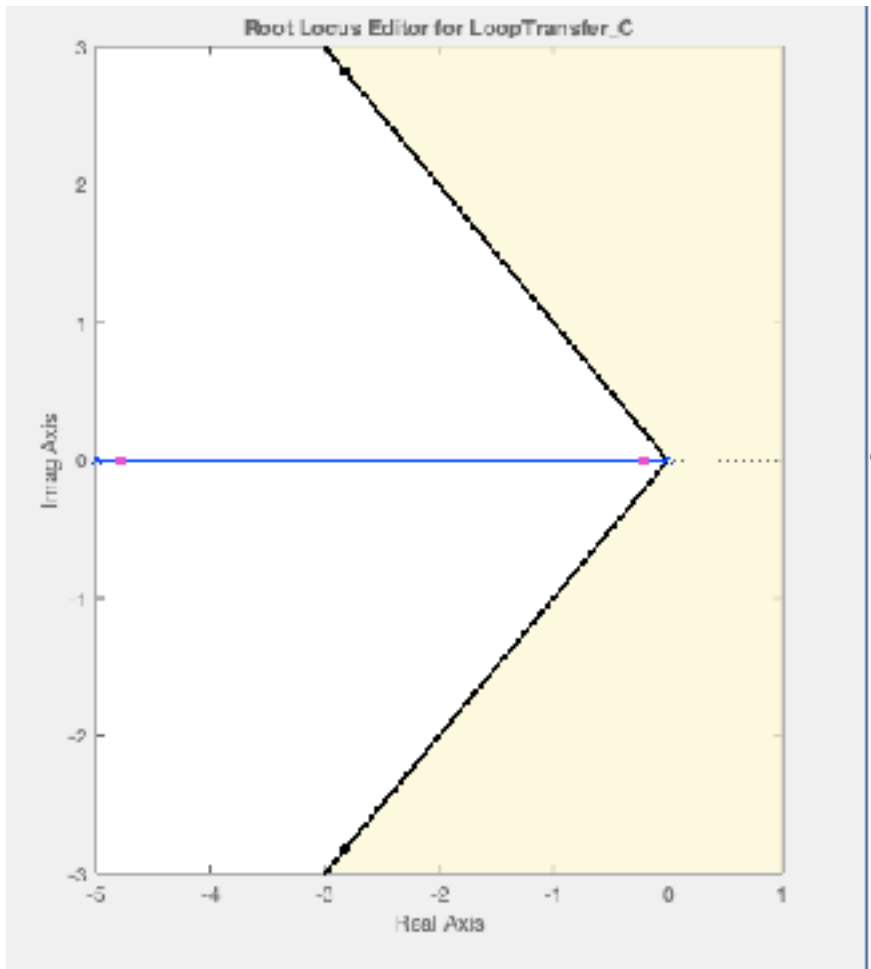
O método do LR para sistemas discretos

Sobre desempenho:

- as curvas de amortecimento constante são bem diferentes.
- as respostas rápidas para sistemas discretos correspondem a polos mais próximos da origem, enquanto para o caso contínuo os polos devem estar afastados da origem.

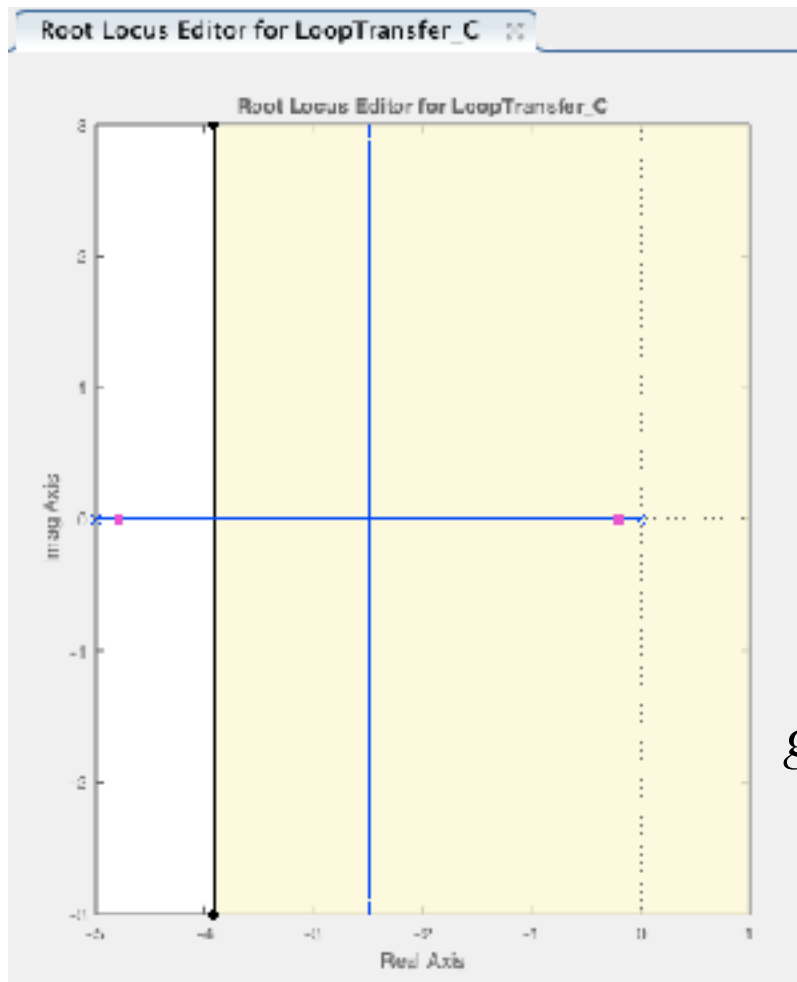
O método do LR para sistemas discretos

Diferença nas curvas de amortecimento constante: $UP \leq 5\%$



O método do LR para sistemas discretos

Diferença no tempo de estabelecimento: $t_s \leq 1s$



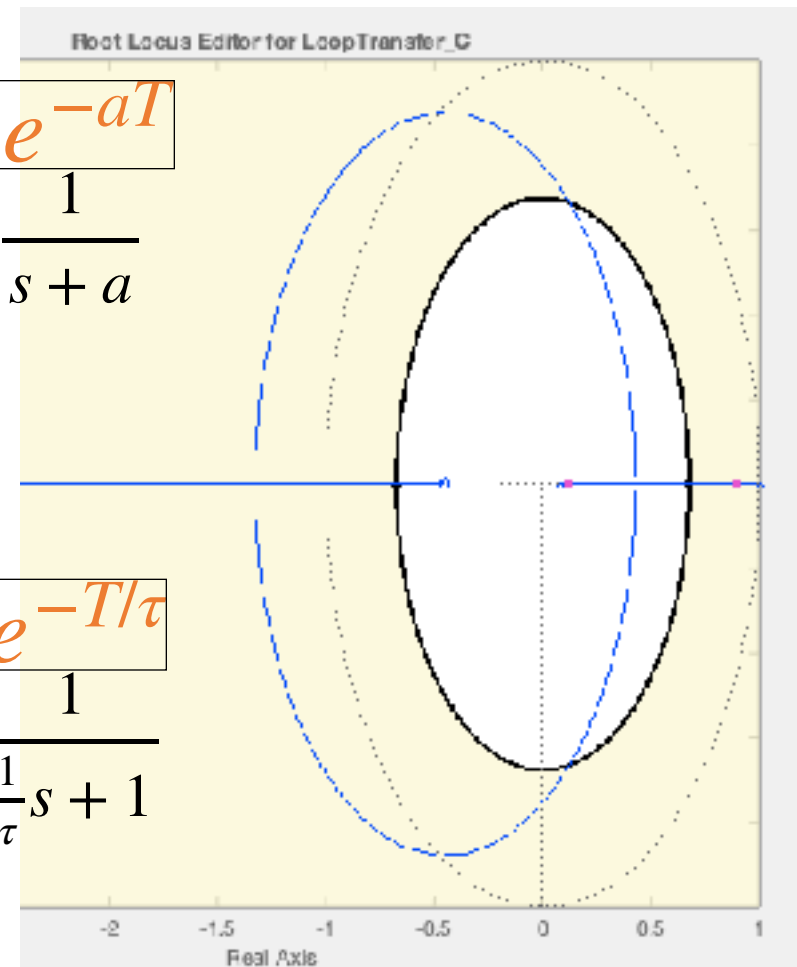
$$z = e^{-aT}$$

$$g(s) = \frac{1}{s + a}$$

Ou

$$z = e^{-T/\tau}$$

$$g(s) = \frac{1}{\frac{1}{\tau}s + 1}$$



O método do LR para sistemas discretos

Exemplo:

g =

$$\frac{10}{s^2 + 6s + 5}$$

Fazer LR de $1+KG(s)=0$ e analisar no semiplano esquerdo

Continuous-time transfer function.

```
>> gd=c2d(g,0.5)
```

gd =

$$\frac{0.5247 z + 0.1976}{z^2 - 0.6886 z + 0.04979}$$

Fazer LR de $1+KG(z)=0$ e analisar no círculo unitário

Sample time: 0.5 seconds

Discrete-time transfer function.

O método do LR para sistemas discretos

g =

$$\frac{10}{s^2 + 6s + 5}$$

Continuous-time transfer funct

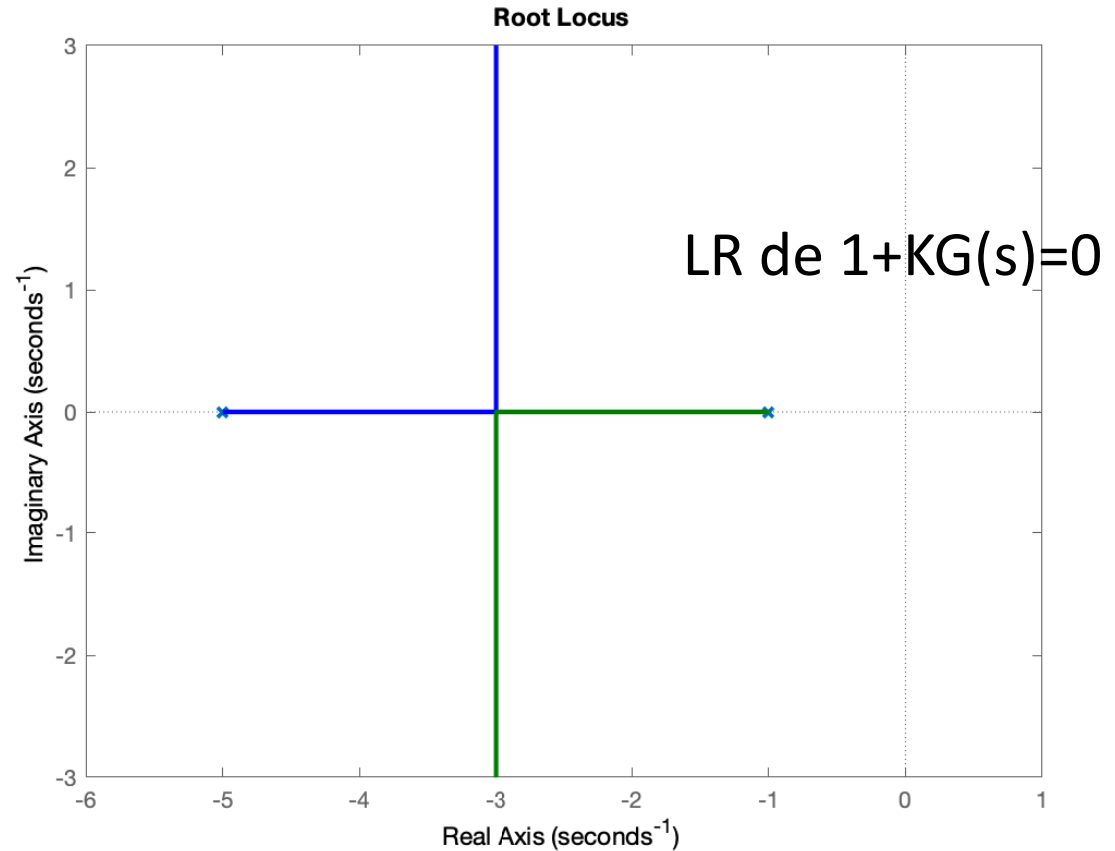
```
>> gd=c2d(g,0.5)
```

gd =

$$\frac{0.5247 z + 0.1976}{z^2 - 0.6886 z + 0.04979}$$

Sample time: 0.5 seconds

Discrete-time transfer function.



O método do LR para sistemas discretos

`g =`

$$\frac{10}{s^2 + 6s + 5}$$

Continuous-time transfer function

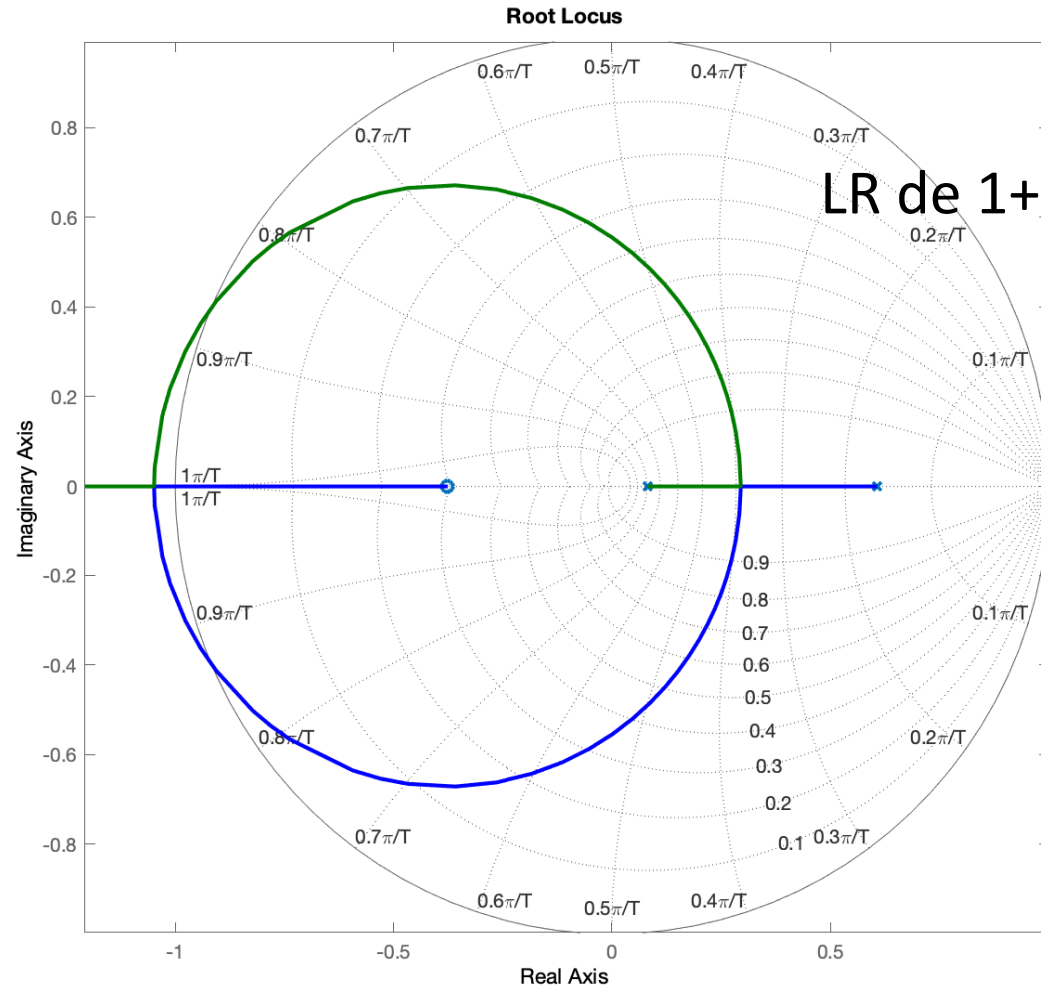
```
>> gd=c2d(g,0.5)
```

`gd =`

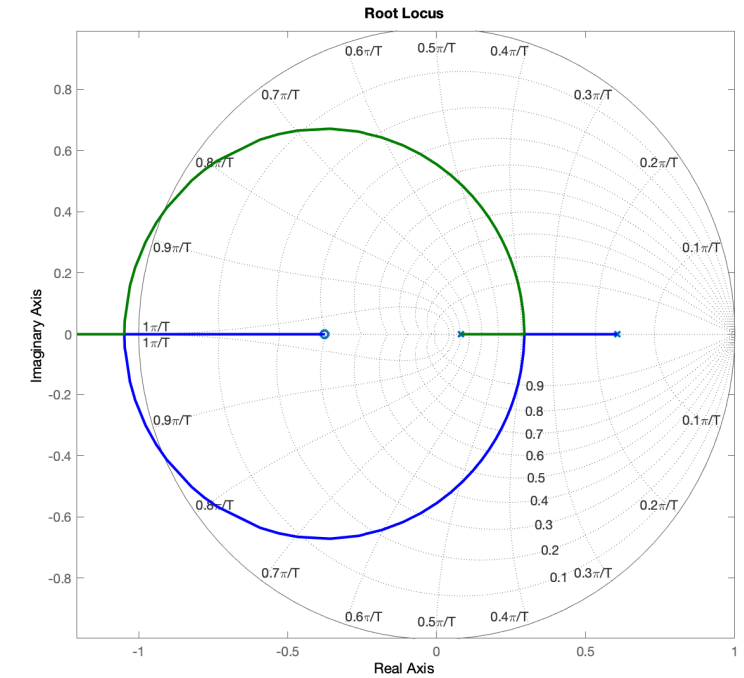
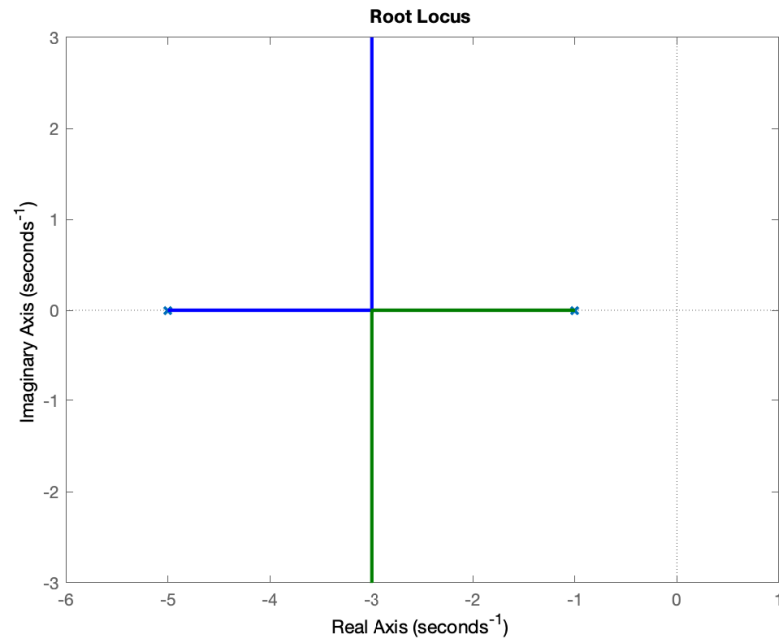
$$\frac{0.5247 z + 0.1976}{z^2 - 0.6886 z + 0.04979}$$

Sample time: 0.5 seconds

Discrete-time transfer function.



O método do LR para sistemas discretos



Para o exemplo, nos casos contínuo e discreto, o aumento do ganho reduz o amortecimento.

No caso discreto, ganhos altos tornam o sistema instável.

O método do LR para sistemas discretos

Exemplo: Vamos agora avaliar o efeito do ganho K na resposta em malha fechada de $G(s) = \frac{5Ke^{-2s}}{10s + 1}$ discretizada!

Usaremos tempo de amostragem $T_s=0.5$ segundos para representar o tempo morto e a constante de tempo.

Neste caso, não precisamos aproximar por Padé:

Discretizando $G(s)$ com SOZ: $G_0(s) = \frac{5}{10s + 1}$ $G_0(z) = \frac{0.2439}{z - 0.9512}$

Discretizando o atraso: $e^{-2s} \rightarrow z^{-4}$ Ou seja, 2 segundos de tempo morto correspondem a 4 tempos de amostragem

Logo, $G(z) = \frac{0.2439z^{-4}}{z - 0.9512}$

O método do LR para sistemas discretos

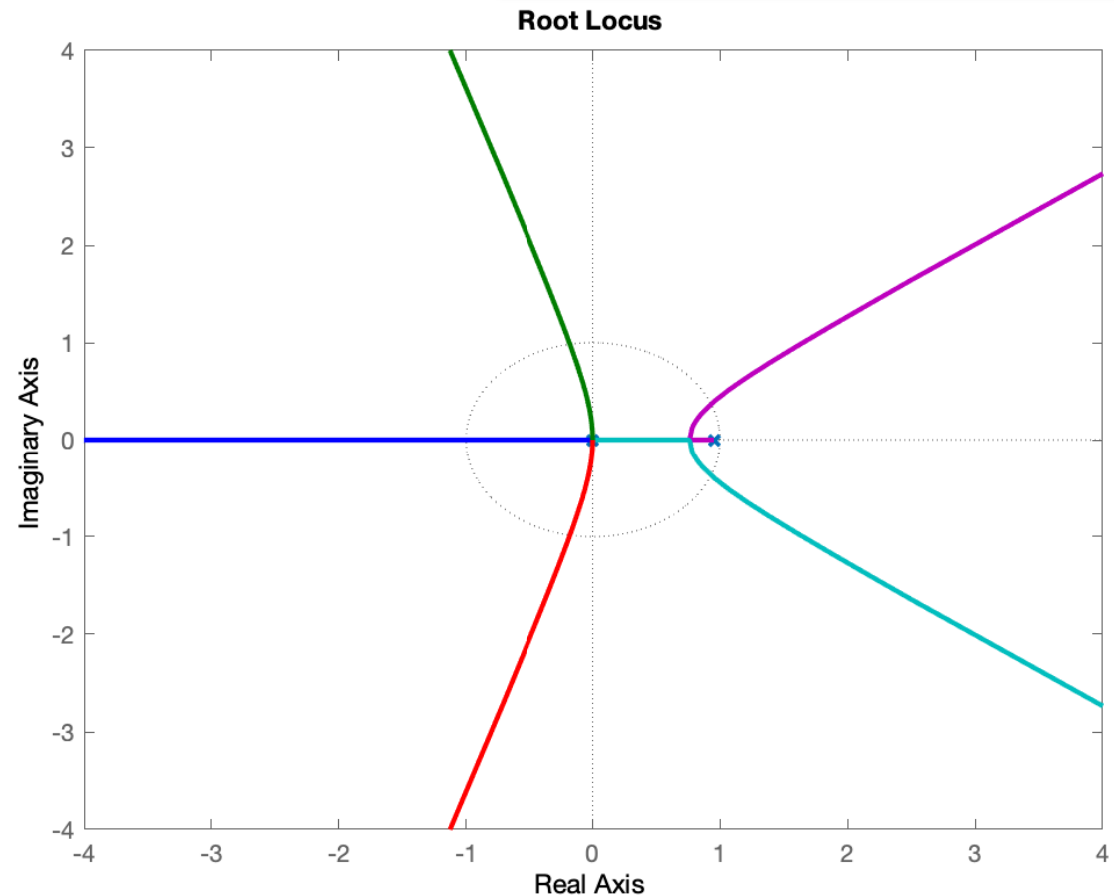
Fazendo o LR de $1 + K \frac{0.2439z^{-4}}{z - 0.9512} = 0$ $1 + K \frac{0.2439}{z^4(z - 0.9512)} = 0$

Como obter o ganho K para o qual o sistema se torna instável?

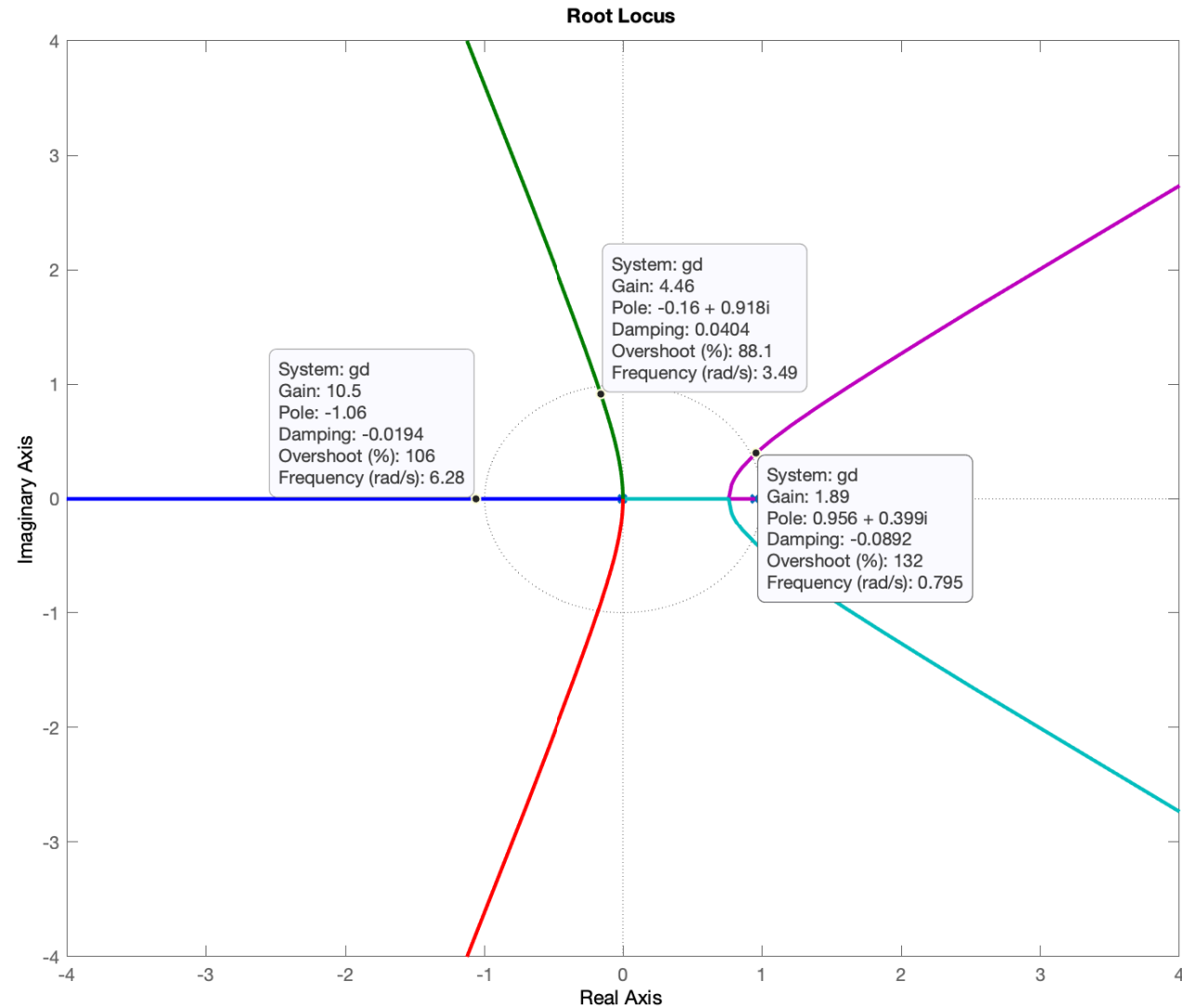
Temos neste caso 4 polos na origem e um polo em $z = 0.9512$.

Qual o efeito do aumento do ganho K neste caso?

Compare com o caso contínuo!



O método do LR para sistemas discretos

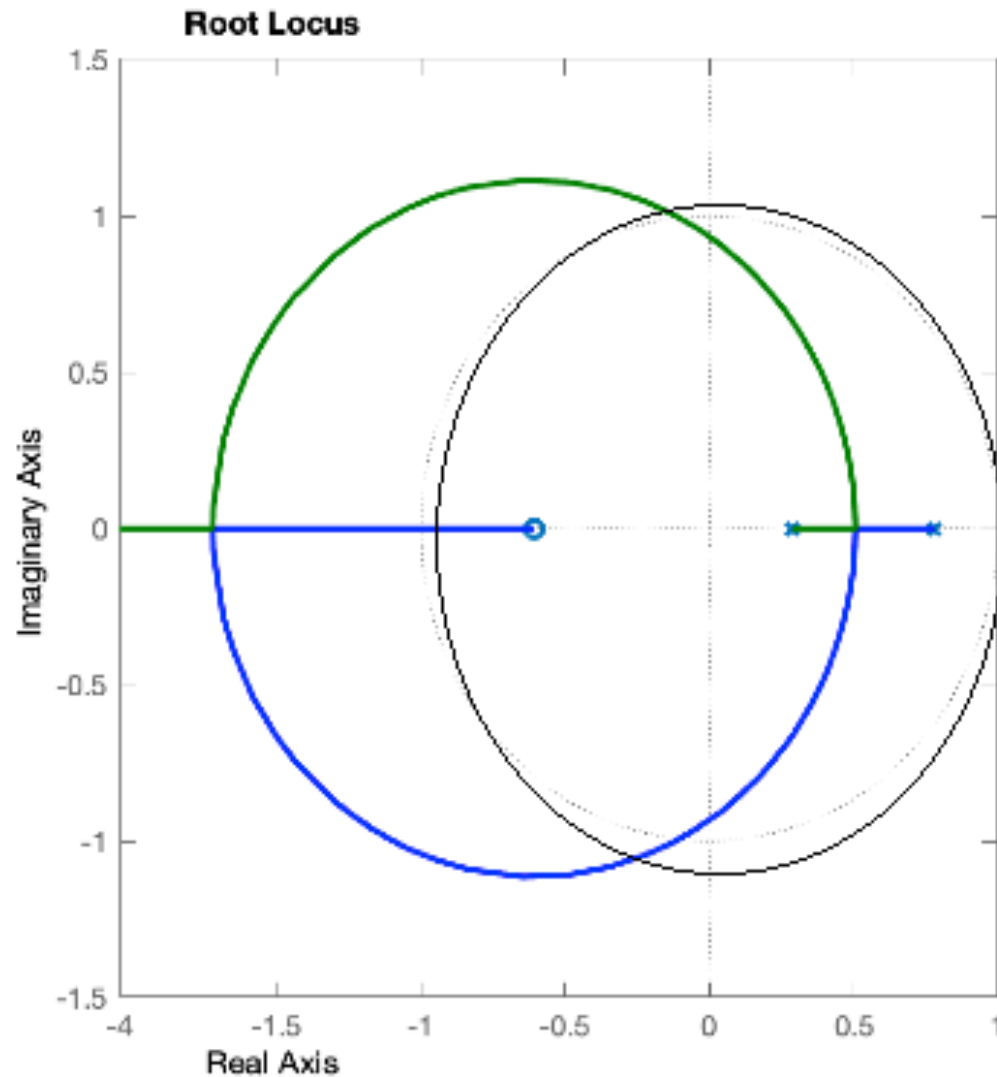


Exercício

$$g=tf(2,[1 \ 6 \ 5]), Ts=0.25$$

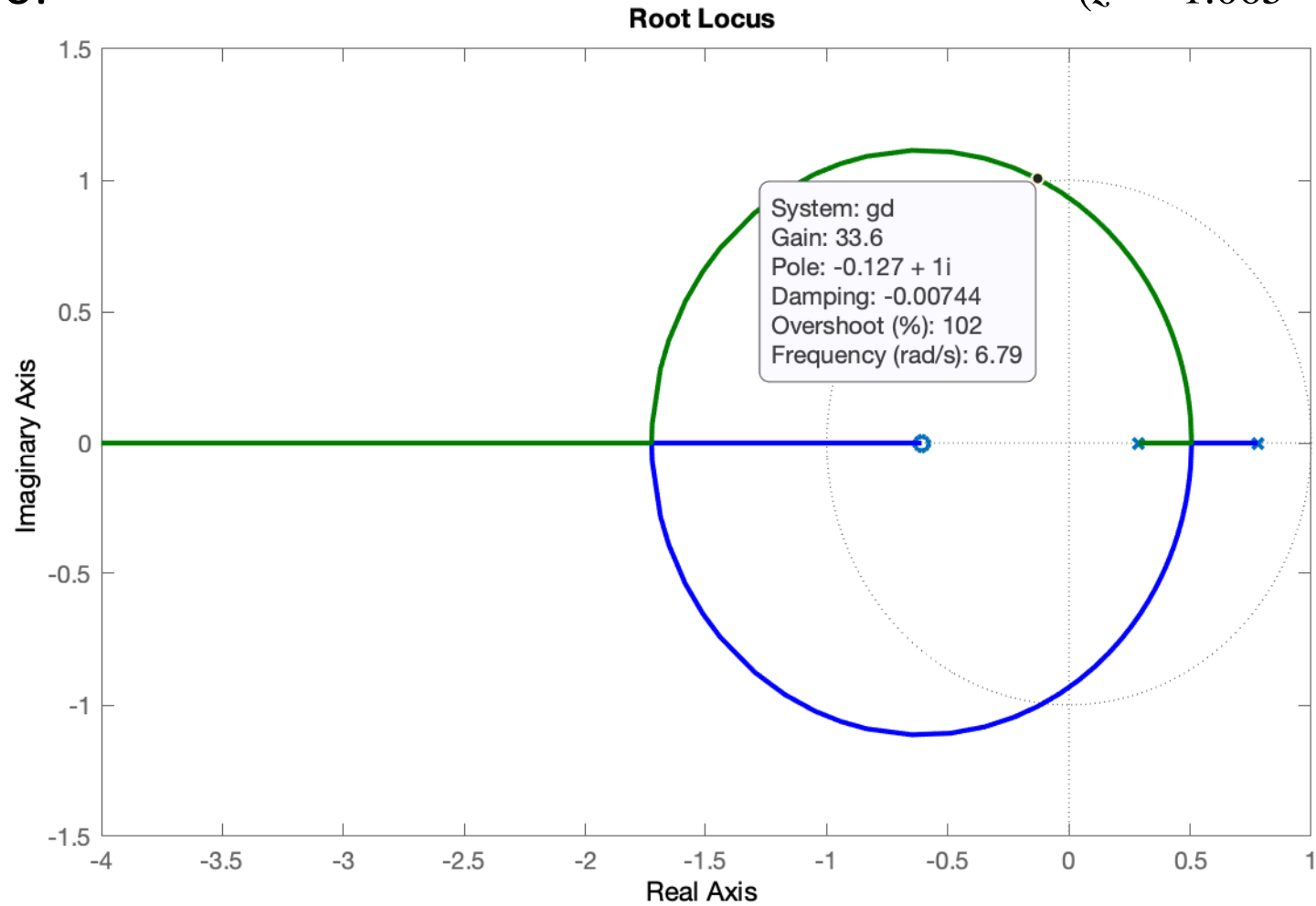
$$1 + K \frac{(0.03925 * z + 0.02388)}{(z^2 - 1.065 * z + 0.2231)} = 0$$

Obtenha os valores de $K < 0$ e $K > 0$ para os quais o sistema é estável.



Solução:

$$1 + K \frac{(0.03925 * z + 0.02388)}{(z^2 - 1.065 * z + 0.2231)} = 0$$



$$z = -0.127 + i$$

$$K = 33.5$$

$$K < 0 \rightarrow z = 1$$

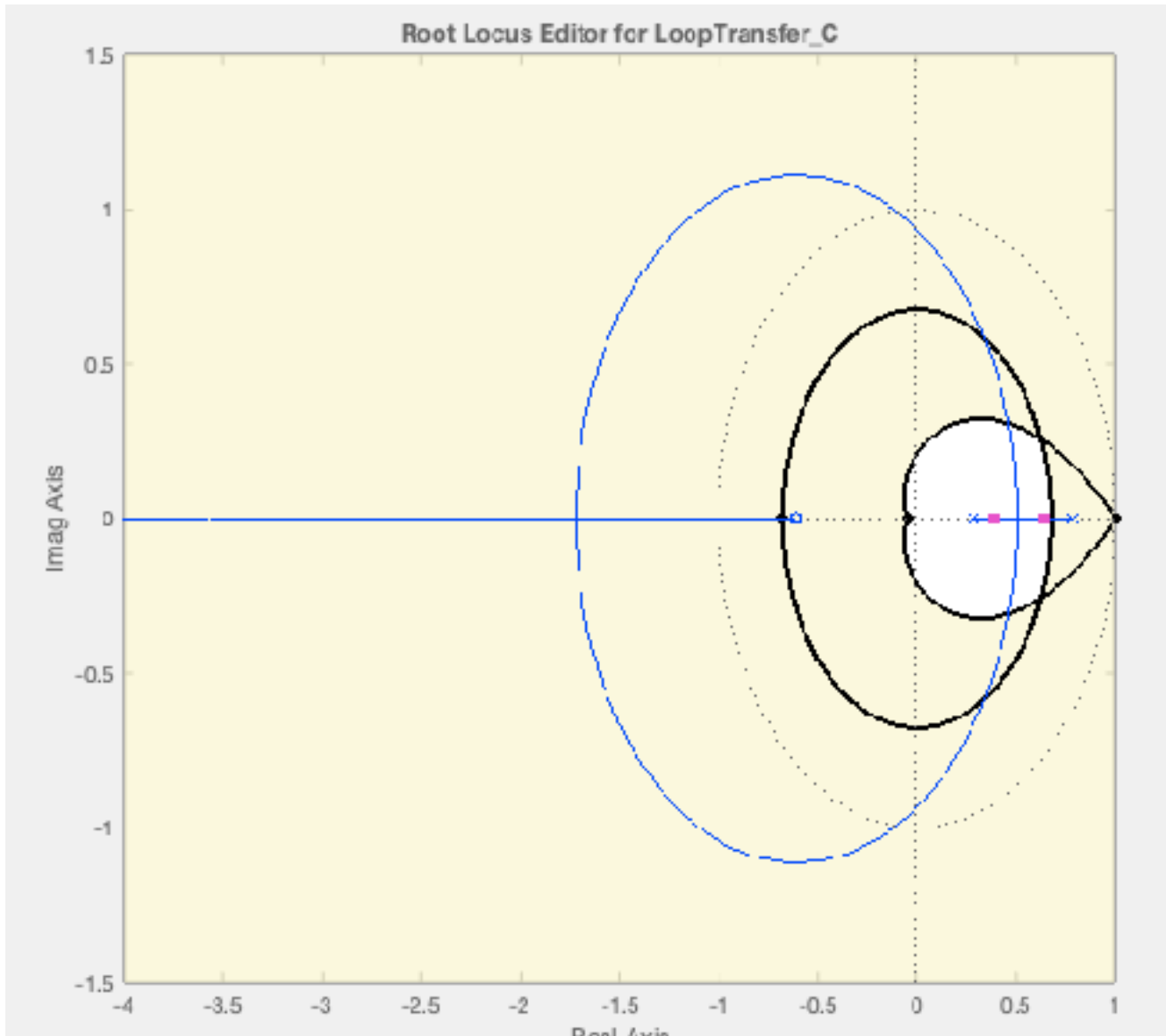
$$1 + K(0.3993) = 0$$

Exercício

$$g = \text{tf}(2, [1 \ 6 \ 5]), T_s = 0.25$$

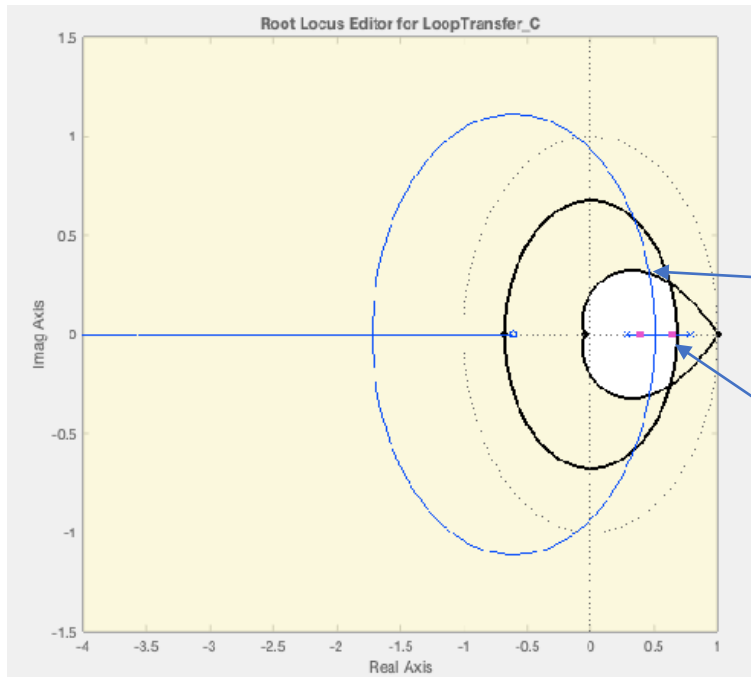
$$1 + K \frac{(0.03925 * z + 0.02388)}{(z^2 - 1.065 * z + 0.2231)} = 0$$

Obtenha os valores de K tal que $UP < 5\%$ e $t_s < 2.5s$.

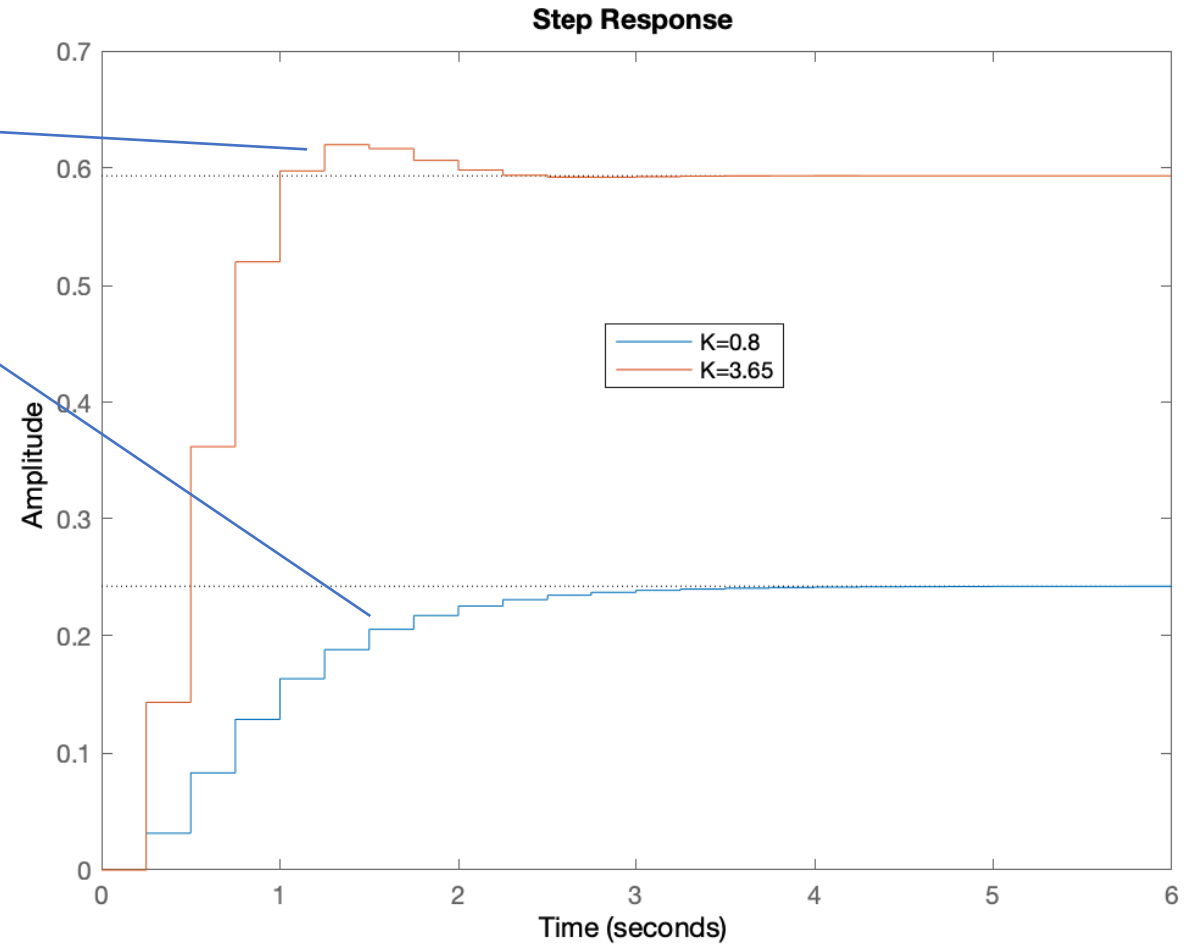


Exercício

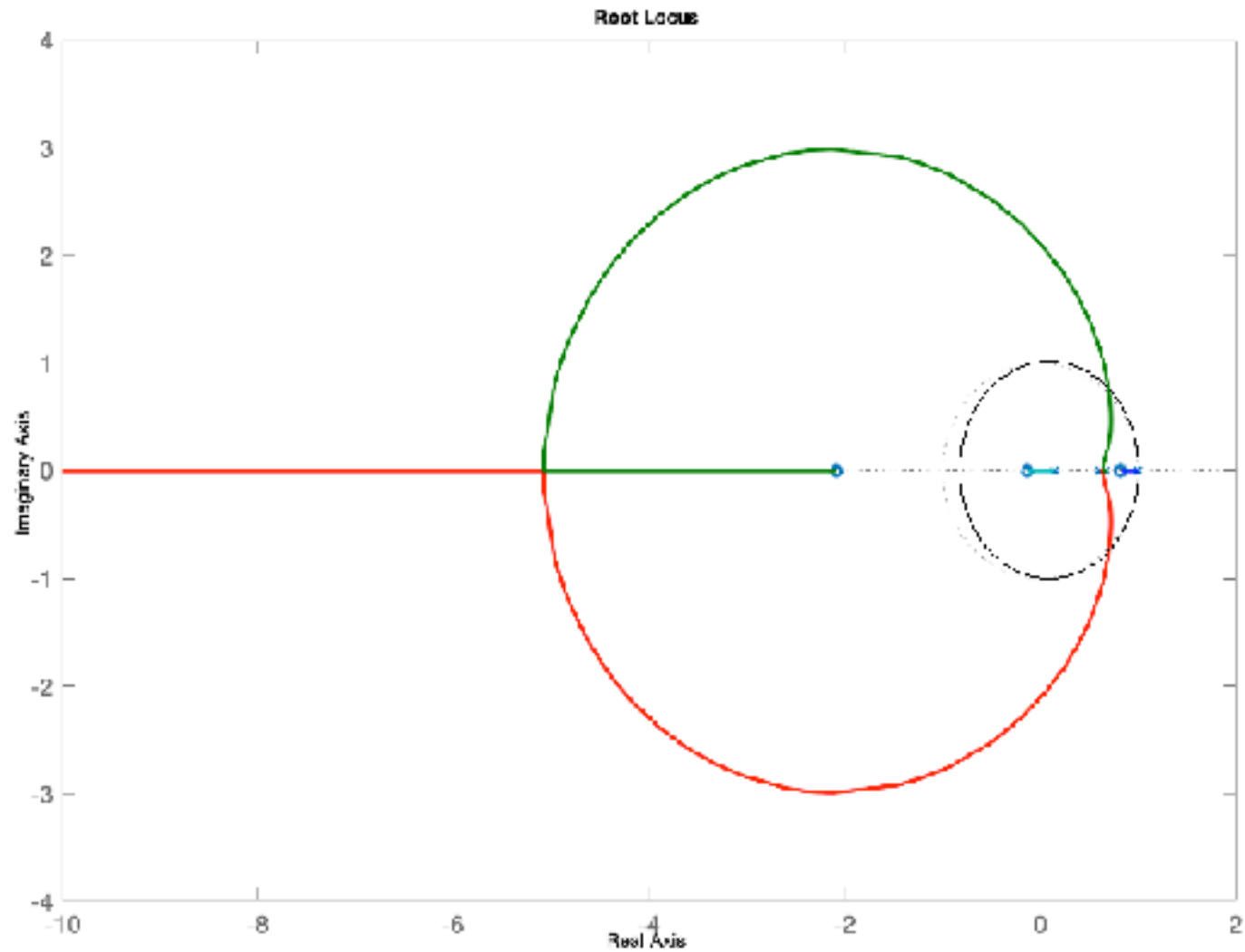
Obtenha os valores de K tal que $UP < 5\%$ e $t_s = 2.5s$.



$$1 + K \frac{(0.03925 * z + 0.02388)}{(z^2 - 1.065 * z + 0.2231)} = 0$$

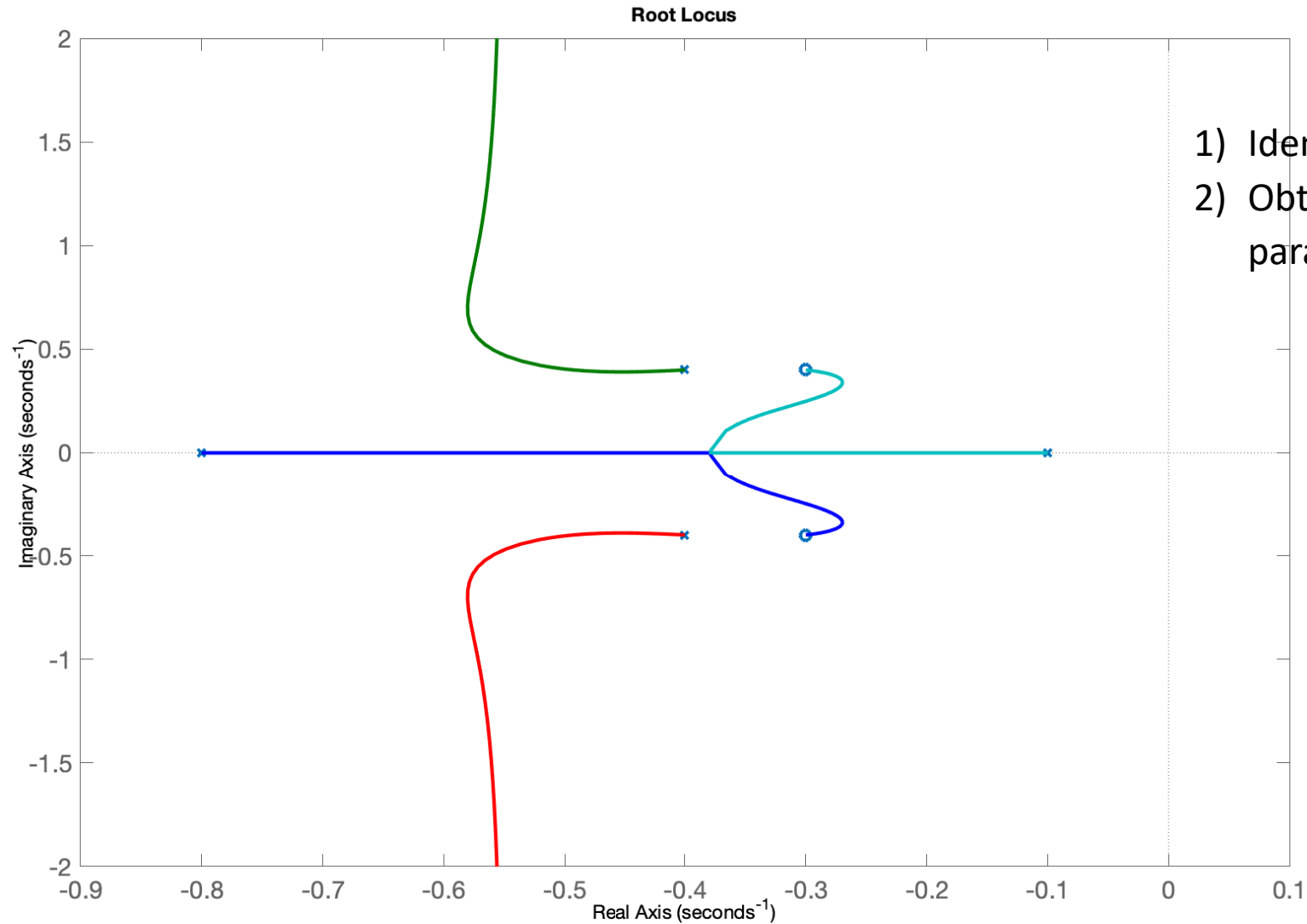


Exercícios: interpretação de LR



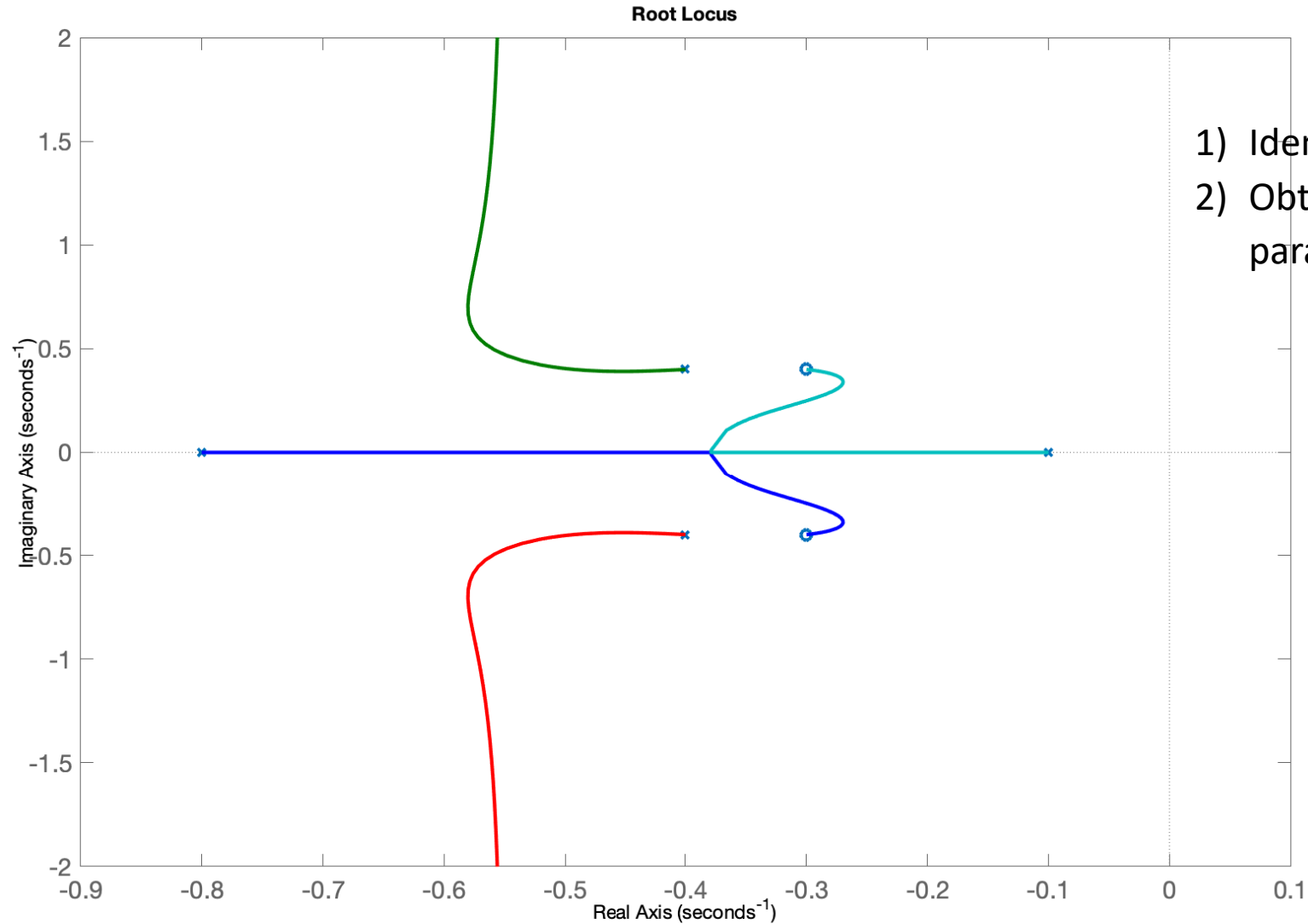
- 1) Identificar polos e zeros
- 2) Obter as raízes para $K \rightarrow 0$ e para $K \rightarrow \infty$.

Exercícios: interpretação de LR



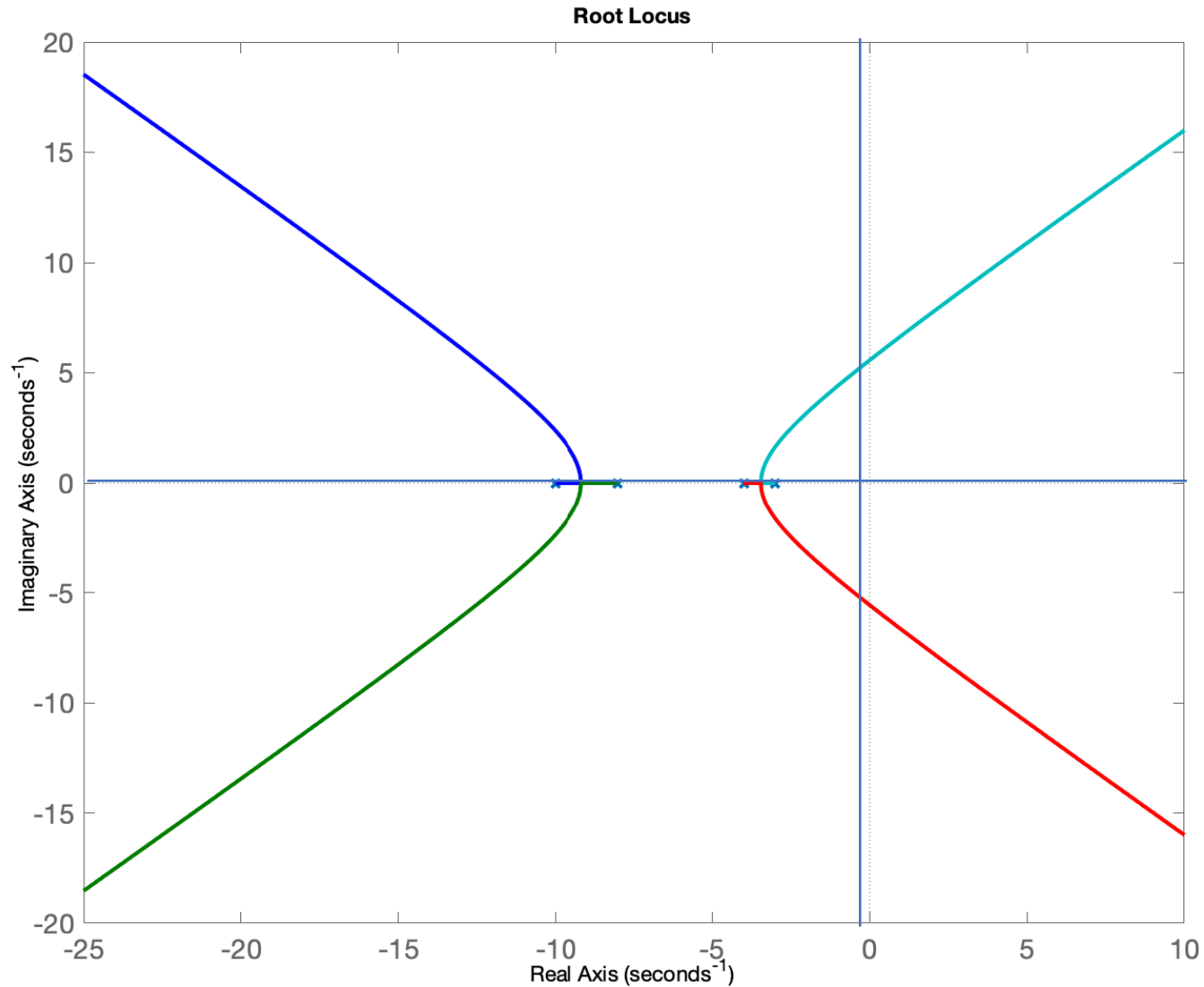
- 1) Identificar polos e zeros
- 2) Obter as raízes para $K \rightarrow 0$ e para $K \rightarrow \infty$.

Exercícios: interpretação de LR



- 1) Identificar polos e zeros
- 2) Obter as raízes para $K \rightarrow 0$ e para $K \rightarrow \infty$.

Exercícios: interpretação de LR



$$1 + K \frac{N(s)}{D(s)} = 0$$

$$N(s) = ?$$

$$D(s) = ?$$

Verifique se existe K tal que

$$UP \leq 5\%$$

$$t_s \leq 1.6s$$

Exercícios: esboço do LR

Analise o efeito do ganho K sobre os polos de malha fechada.

