

MARGINI DI STABILITA'

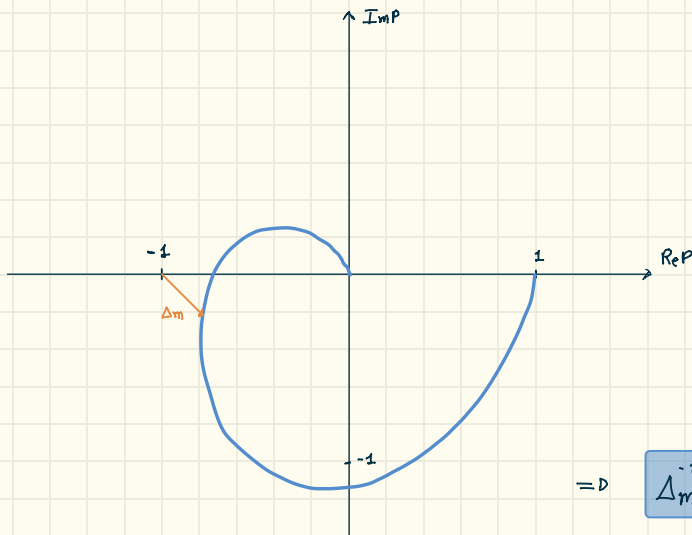
STABILITA' ROBUSTA

Abbiamo finora considerato le funzioni di trasferimento in condizioni normali, ma come ingegneri ci interessa sapere anche cosa potrebbe succedere in **condizioni perturbate**, ovvero quando la funzione di anello è **affetta da incertezze** (rumore ecc.).

Il sistema gode della proprietà di stabilità robusta quando rimane stabile anche in presenza di incertezze.

MARGINI DI STABILITA'

Sappiamo che il criterio di Nyquist ci dice che una fdt con guadagno positivo ed asintoticamente stabile (a ciclo aperto) è asintoticamente stabile a ciclo chiuso quando il suo diagramma di Nyquist non circonda il punto -1 (nelle lezioni precedenti abbiamo detto "circonda un numero di volte pari a zero", in questo caso diciamo che non circonda proprio)



Margine di Stabilità rettoriale

È il rettore distanza dal punto -1 a TUTTI i punti della curva; di queste distanze si prende l'estremo inferiore.

$$\Delta_m = \inf_{\omega} \|1 + L(j\omega)\|$$

Ma la sensitività diretta $S(j\omega) = \frac{1}{1 + L(j\omega)}$

$$\Rightarrow \Delta_m^{-1} = \sup_{\omega} \|S(j\omega)\|$$

NORMA

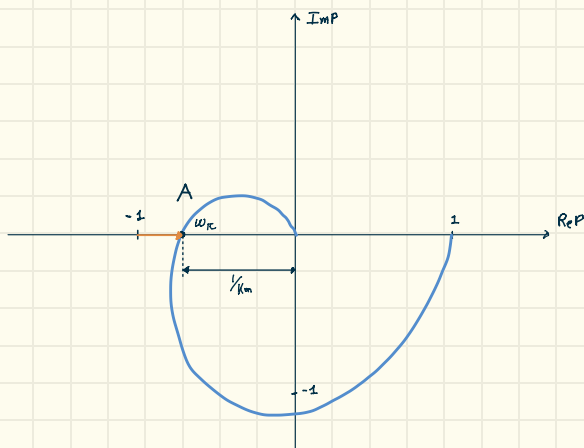
* Ovviamente vogliamo il valore del margine rettoriale più grande possibile.

→ Comprendere il margine rettoriale non è semplicissimo, quindi si introducono altri due indicatori:

Margine di ampiezza

Il margine di ampiezza ci dice il guadagno critico che amplifica il diagramma di Nyquist abbastanza da far intersecare il diagramma con il punto -1 (oppure da far spostare il punto -1/ K_m verso destra fino a farlo intersecare con il diagramma non amplificato, vedi estensioni del teorema di Nyquist).

All'atto pratico consiste nel trovare la pulsazione ω corrispondente ad una fase di -180° della funzione di anello $L(j\omega)$ e calcolarne il modulo inverso.



Margine di guadagno

$$K_m = \frac{1}{|L(j\omega_\pi)|} \quad \text{con } \angle L(j\omega_\pi) = -180^\circ$$

* Attraverso rapp. di modulo e fase

$$1) \text{ Trova } \omega_\pi / \text{ImP}(L(j\omega_\pi)) = 0$$

$$2) \text{ Trova } |\text{ReP}(L(j\omega_\pi))| = K_m$$

* Attraverso ReP e ImP

* Se ho una fdt A.S. con $\nu=2$ (2 poli a ReP<0) il margine di ampiezza è infinito \Rightarrow posso mettere un qualsiasi guadagno e non perdo l'A. Stabilità.

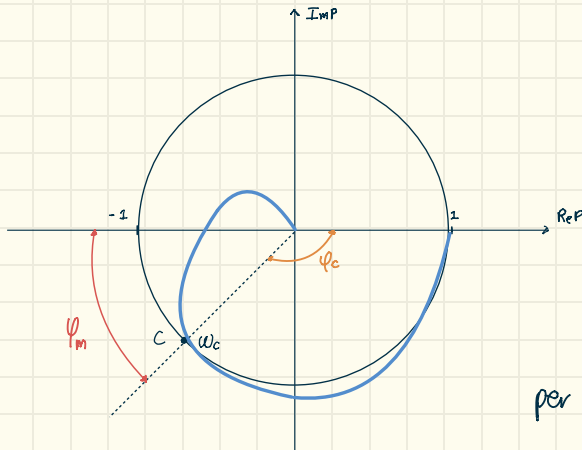
Margine di fase

Con il margine di fase facciamo variare la fase ma non il modulo. Quindi **tutti che intersecano una circonferenza con un dato raggio, potranno muoversi lungo quella circonferenza**. Questo vuol dire che i punti del diagramma di Nyquist che intersecano la circonferenza di raggio 1, potranno muoversi lungo di essa, e quindi prima o poi potranno destabilizzare il sistema.

Nel caso del margine di fase il **punto critico è l'Intersezione del diagramma polare con la circonferenza di raggio 1 centrata in origine**.

Prende il nome di margine di fase la distanza angolare (l'angolo) compreso tra il punto -1 ed il punto di intersezione C.

Ovviamente vogliamo il margine di fase più grande possibile, visto che più saremo vicini al punto -1 minore sarà il margine di fase.



Come calcolare il margine di fase

Trovare il margine di fase vuol dire trovare la fase corrispondente ad un ω_c tale che il modulo di $L(j\omega_c)$ sia uguale proprio ad 1 (raggio della circonferenza). Ovviamente potrebbero esserci più intersezioni: prendiamo quella più vicina a -1.

1. Trovo il valore di ω_c tale che il modulo di $L(j\omega_c)=1$
2. Dopo aver trovato la pulsazione ω_c , calcoliamo la fase corrispondente $\text{phase}(L(j\omega_c))$ che è detta **fase critica**.
3. Una volta ottenuta la fase critica, siccome il punto -1 ha fase -180° , per calcolare il margine di fase ci basta sottrarre la fase critica (in modulo) a 180°

$$\varphi_m = 180^\circ - |\varphi_c|$$

per trovare φ_c Troviamo

$$\omega_c / |L(j\omega_c)| = 1 \quad (\text{intersezione più vicina a -1})$$

$$\Rightarrow \varphi_c = \angle L(j\omega_c)$$

Quindi 1:30 PM

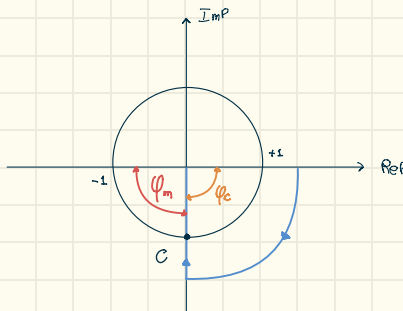
Siccome il ritardo di fase è generalmente associato a qualcosa del tipo $e^{-s\tau} \Rightarrow 1/(t-\tau)$

$$\tau = \frac{\varphi_m \pi}{180 \cdot \omega_c} \quad \text{CONVERSIONE IN RADIANTI}$$

$$\tau = \frac{\varphi_m}{\omega_c} \quad \leftarrow \text{Margine di fase GIÀ IN RADIANTI}$$

Esempio

$$L(s) = \frac{1}{s} \Rightarrow L(j\omega) = \frac{1}{j\omega}$$



$$\text{Trovo } \omega_c / |L(j\omega_c)| = 1 \Rightarrow \left| \frac{1}{j\omega_c} \right| = 1 \Rightarrow \left| \frac{1}{\omega_c} e^{-j\frac{\pi}{2}} \right| = 1 \Rightarrow \omega_c = 1$$

$$\angle L(j\omega_c) = -\frac{\pi}{2} = -90^\circ = \varphi_c \Rightarrow \varphi_m = 180 - |\varphi_c| = 180 - |-90| = 90^\circ \quad \text{Ans}$$

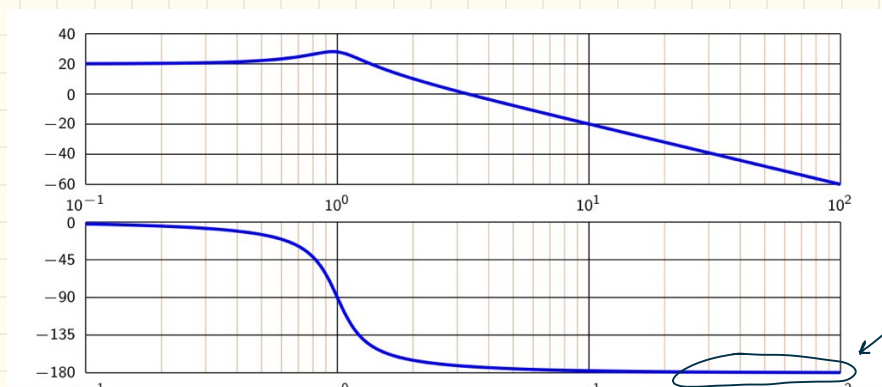
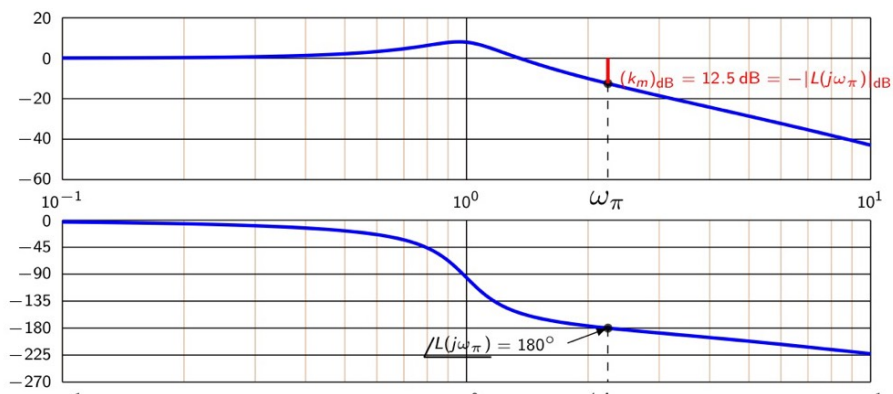
$$\Rightarrow \tau_c = \frac{\varphi_m \cdot \pi}{180 \cdot \omega_c} = \frac{90^\circ \cdot \pi}{180 \cdot 1} = \frac{\pi}{2} = 1.57 \Rightarrow \tau < 1.57 \text{ s}$$

Ritardo Massimo

* Si Trova vedi fine lez 13 ovvero inizio lez 14

Calcolare i margini di Stabilità dal diagramma di Bode

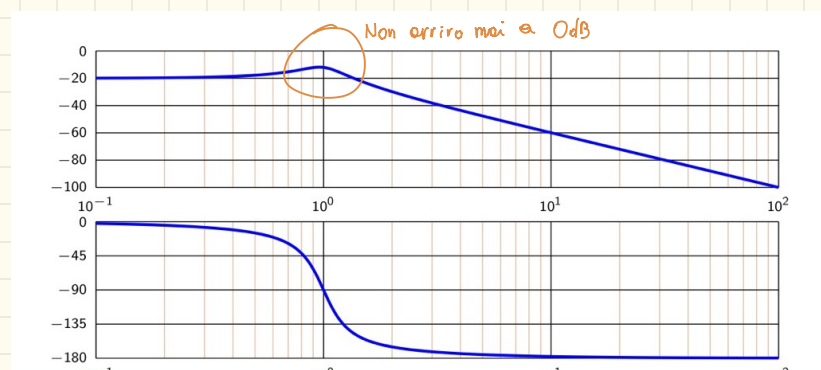
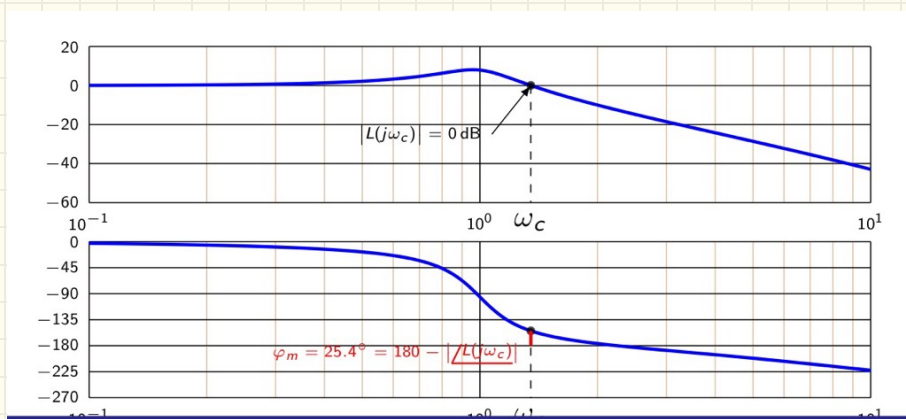
Margine di ampiezza



Margine di ampiezza infinito

Siccome arrivo ad una fase di -180° solo in maniera asintotica (quindi ad infinito) ed il modulo tende a $-\infty$ per $\omega \rightarrow \infty$, allora il margine di ampiezza sarà $180^\circ + \infty = \infty$

Margine di fase



Margine di fase infinito

Siccome non arrivo mai ad un modulo di 0dB e soprattutto siamo al di sotto di 0dB, vuol dire che **tutto il diagramma di Nyquist è contenuto all'interno della circonferenza di raggio unitario**. Qualsiasi sfasamento non porta mai all'asintotica instabilità.