# EGM0013 Controle Adaptativo

Prof. Josenalde Barbosa de Oliveira – UFRN



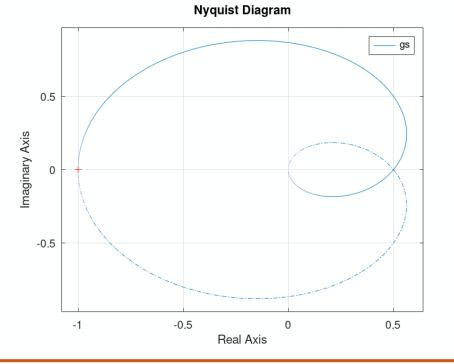
Programa de Pós-Graduação em Engenharia Mecatrônica

2023.1: 4T1234 (60h) (13:00-14:40h; 14:55-16:35)

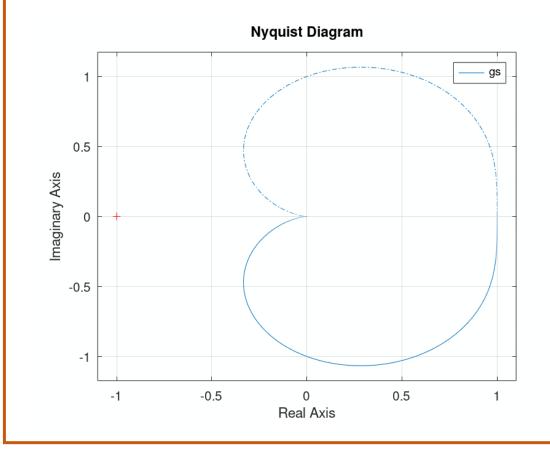
Uma função G(s) é ERP se  $Re[G(s)] > 0, \forall Re[s] > 0$ 

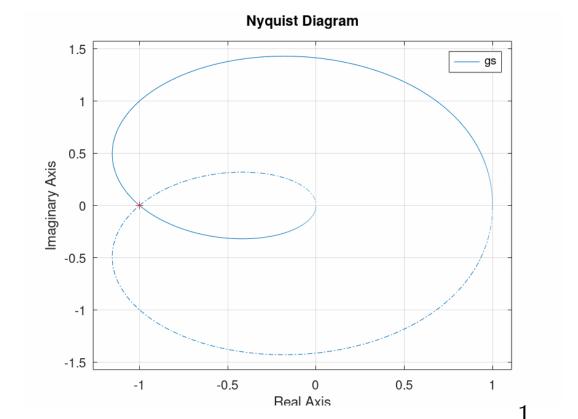
Lema: uma função G(s) é ERP se e somente se

- 1) G(s) é uma função estritamente estável
- 2)  $Re[G(j\omega)] > 0$ ,  $\forall \omega \geq 0$  (digrama polar permanece inteiramente no semi plano lateral direito aberto do plano complexo  $\angle G(j\omega) < 90^{\circ}$
- 3) G(s) tem grau relativo igual a 0 ou 1
- 4) G(s) é estritamente de fase mínima
- a) não ERP (fase não mínima):  $G(s) = \frac{s-1}{s^2 + 2s + 1}$



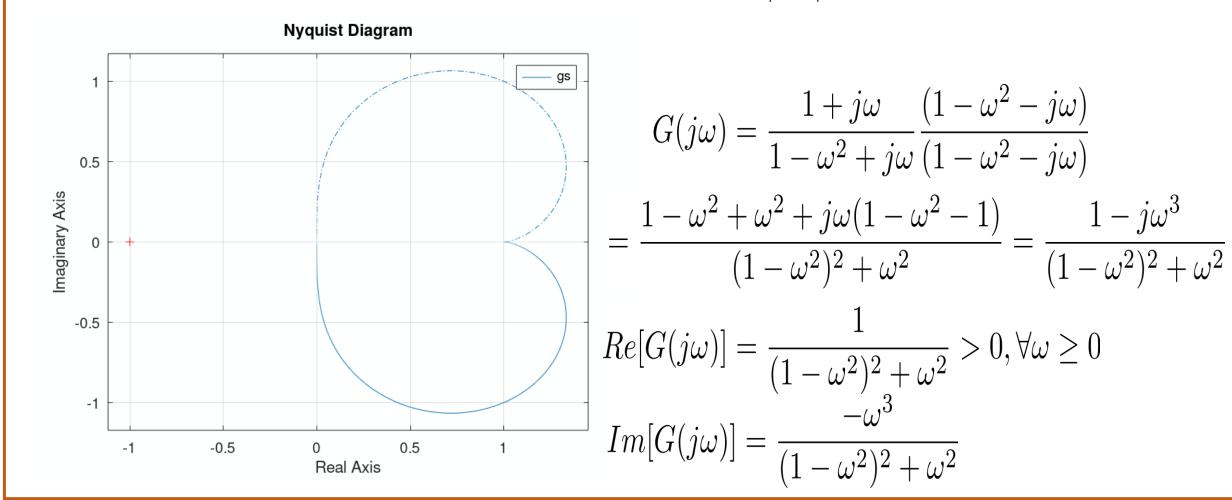
b) não ERP (instável): 
$$G(s) = \frac{s+1}{s^2 - s + 1}$$





c) não ERP (grau relativo=2): 
$$G(s) = \frac{1}{s^2 + s + 1}$$

d) ERP (fase mínima, estável, grau relativo=1):  $G(s) = \frac{s+1}{s^2+s+1}$ 



e) ERP (com polos e zeros entrelaçados): 
$$G(s) = \frac{(s+2)(s+4)}{(s+1)(s+3)(s+5)}$$

Lema de Kalman-Yakubovic-Lefschetz:

Seja 
$$\dot{x} = Ax + bu$$
 controlável e observável com  $G(s) = c^T(sI - A)^{-1}b$   
 $y = c^Tx$ 

$$G(s)$$
 é ERP se e somente se existem  $P=P^T>0$  e  $Q=Q^T>0$  tal que  $A^TP+PA=-Q$  só vale para grau relativo = 1 ,  $n^*=1$   $Pb=c$