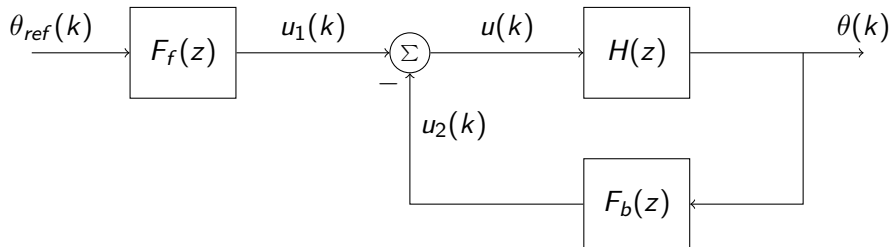


Control Computarizado - Estabilidad relativa de sistemas discretas

Kjartan Halvorsen

2020-07-07

Algebra en diagramas de bloque



Usando

$$U(z) = U_1(z) - U_2(z) = F_f(z)\Theta_{ref}(z) - F_b(z)\Theta(z), \quad y$$

$$\Theta(z) = H(z)U(z), \quad \text{obtenemos}$$

$$\Theta(z) = \underbrace{\frac{F_f(z)H(z)}{1 + F_b(z)H(z)}}_{H_c z} \Theta_{ref}(z).$$

Estabilidad del sistema en lazo cerrado

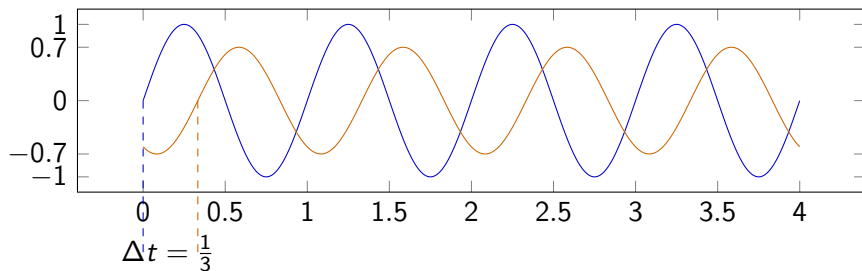
$$\Theta(z) = \underbrace{\frac{F_f(z)H(z)}{1 + F_b(z)H(z)}}_{H_c z} \Theta_{ref}(z).$$

Estabilidad requiere que todos los polos del sistema, es decir las soluciones de la ecuación característica

$$1 + F_b(z)H(z) = 0$$

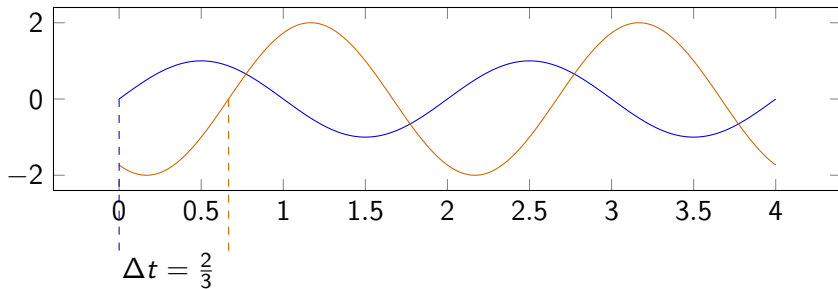
están en el interior del círculo unitario del plano z .

Sinusoide entra - sinusoide sale



$$\omega_1 = \frac{2\pi}{T} = 2\pi, |G(i\omega_1)| = 0.7, \arg G(i\omega_1) = -\omega_1 \Delta t = -2\pi \frac{1}{3} = -\frac{2\pi}{3}$$

Sinusoide entra - sinusoide sale

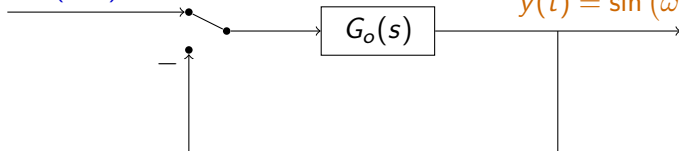


$$\omega_1 = \frac{2\pi}{T} = \quad , \quad |G(i\omega_1)| = \quad , \quad \arg G(i\omega_1) = -\omega_1 \Delta t =$$

Si el cambio de fase es π

$$G_o(i\omega_1) = -1, |G_o(i\omega_1)| = 1, \arg G_o(i\omega_1) = -\pi$$

$$u(t) = \sin(\omega_1 t)$$



$$y(t) = \sin(\omega_1 t - \pi) = -\sin(\omega_1 t)$$

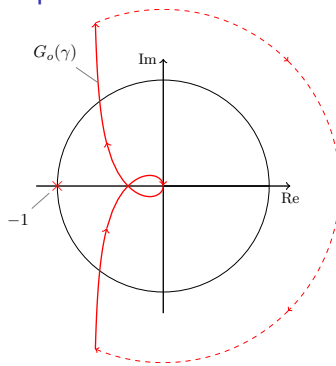
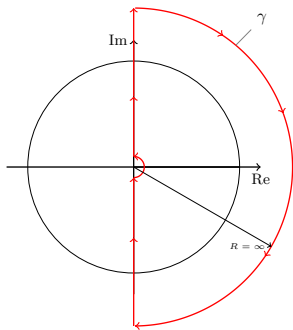
Función de transferencia del sistema de lazo cerrado: $G_c(s) = \frac{G_o(s)}{1+G_o(s)}$

Queremos

$$1 + G_o(i\omega) \neq 0, \quad \forall \omega$$

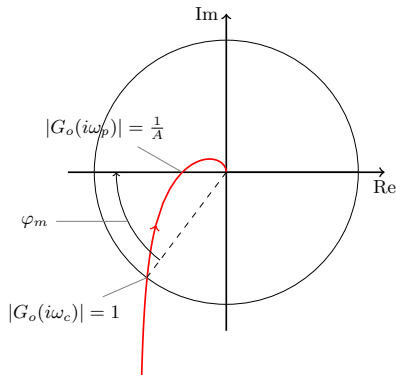
Si no, el sistema en lazo cerrado tendrá polos en el eje imaginario.

Criterion (simplified) of Nyquist in the s plane



Si la ganancia del lazo abierto (*loop gain*) $G_o(s)$ no tiene polos en el semiplano derecho (ningun polo inestable), entonces el sistema en lazo cerrado será estable si la curva de Nyquist **no rodea el punto** $s = -1$. El punto $s = -1$ debe quedarse al lado izquierdo (afuera) de la curva de Nyquist cuando "caminamos" a lo largo de la curva.

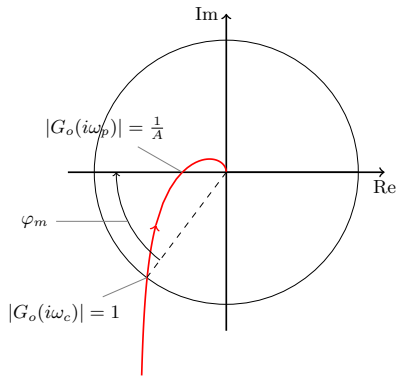
Márgenes de estabilidad relativa



- ▶ Cross-over frequency: The frequency ω_c for which $|G_o(i\omega)| = 1$.
- ▶ Phase margin: The angle φ_m to the negative real axis for the point where the Nyquist curve intersects the unit circle.

$$\varphi_m = \arg G_o(i\omega_c) - (-180^\circ) = \arg G_o(i\omega_c) + 180^\circ$$

Márgenes de estabilidad relativa



- ▶ phase-cross-over frequency: The frequency ω_p for which $\arg G_o(i\omega) = -180^\circ$.
- ▶ Gain margin: The gain $K = A$ that would make the Nyquist curve of $KG_o(i\omega h)$ go through the point $-1 + i0$. This means that

$$|G_o(i\omega_p h)| = \frac{1}{A}.$$

Efecto de muestreo y retención a los márgenes de estabilidad

$$G(s) = \frac{1}{s^2 + 1.4s + 1} \xrightarrow{h=0.4} H(z) = \frac{0.066z + 0.055}{z^2 - 1.450z + 0.571}$$

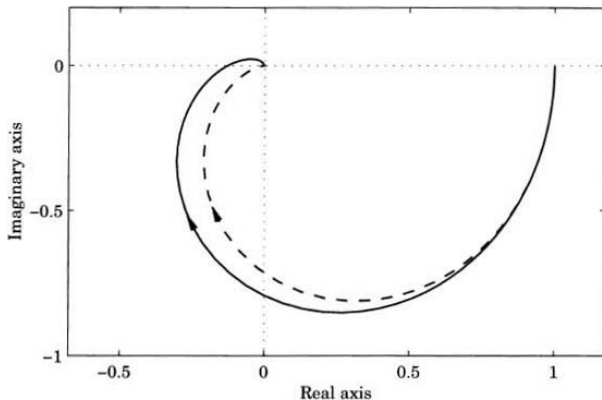


Figure 3.3 The frequency curve of (3.6) (dashed) and for (3.6) sampled with zero-order hold when $h = 0.4$ (solid).

Efecto de muestreo y retención a los márgenes de estabilidad

$$G(s) = \frac{1}{s^2 + 1.4s + 1} \xrightarrow{h=0.4} H(z) = \frac{0.066z + 0.055}{z^2 - 1.450z + 0.571}$$

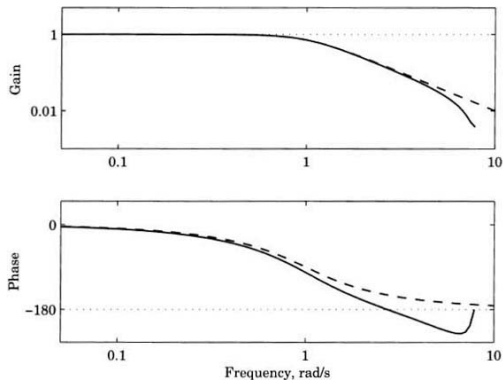


Figure 3.4 The Bode diagram of (3.6) (dashed) and of (3.6) sampled with zero-order hold when $h = 0.4$ (solid).

Selección del tiempo de muestreo

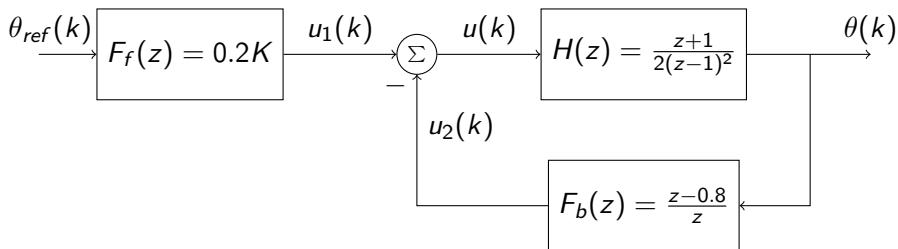
Se puede usar el cambio en el margen de fase causada por el muestreo para determinar un tiempo de muestreo adecuado. Dado ω_c y un máximo cambio negativo en el margen de fase $\Delta\varphi \approx 5^\circ - 15^\circ \approx 0.09\text{rad} - 0.26\text{rad}$ (una "regla de oro").

$$\begin{array}{c} \text{ROC} \\ u_s(t) \longrightarrow \boxed{G_{ROC}(s) = \frac{1-e^{-sh}}{s} \approx e^{-s\frac{h}{2}}} \longrightarrow u(t) \\ \arg G_{ROC}(i\omega_c) \approx \arg e^{i\omega_c\frac{h}{2}} = \omega_c\frac{h}{2} \approx 0.09\text{rad} - 0.26\text{rad} \end{array}$$

Actividad Usa la *regla de oro* arriba para calcular un tiempo de muestreo si $\omega_c = 20 \text{ rad/s}$ y $\Delta\varphi = 0.2 \text{ rad}$.

El criterion de Jury

Estabilidad para el control del brazo del disco duro



Ecuación característica

$$\begin{aligned} 1 + H(z)F_b(z) &= 0 \\ 1 + \frac{z+1}{2(z-1)^2} K \frac{z-0.8}{z} &= 0 \\ (z-1)^2 z + \frac{K}{2} (z+1)(z-0.8) &= 0 \end{aligned}$$

El método de Jury para analizar estabilidad

Tenemos el polinomio característico

$$z^3 - 2z^2 + z + \frac{K}{2}(z^2 + 0.2z - 0.8) = z^3 + (0.5K - 2)z^2 + (1 + 0.1K)z - 0.4K$$

El método de Jury se usa para analizar si un polinomio tiene todos sus raíces en el interior del círculo unitario

El método de Jury para analizar estabilidad

Es similar al método de Routh-Hurwitz de sistemas continuos.

Considera el sistema

$$H(z) = \frac{B(z)}{A(z)}.$$

Es estable? Tenemos que investigar si los raíces del denominador están en el interior del círculo unitario.

La idea es investigar ciertas relaciones algebraicas entre los coeficientes del polinomio $A(z) = a_0 z^n + a_1 z^{n-1} + \dots + a_n$.

El método de Jury para analizar estabilidad

Con $A(z) = a_0 z^n + a_1 z^{n-1} + \dots + a_n$, forma la tabla

a_0	a_1	\dots	a_{n-1}	a_n	
a_n	a_{n-1}	\dots	a_1	a_0	$\alpha_n = \frac{a_n}{a_0}$
a_0^{n-1}	a_1^{n-1}	\dots	a_{n-1}^{n-1}		
a_{n-1}^{n-1}	a_{n-1}^{n-1}	\dots	a_0^{n-1}		$\alpha_{n-1} = \frac{a_n^{n-1}}{a_0^{n-1}}$
\vdots	\vdots	\vdots	\vdots	\vdots	
a_0^0	0	\dots	0		

Las dos filas primeras son los coeficientes de $A(z)$. La tercera fila se obtiene eliminando el último elemento de la fila una: Multiplica fila 2 por $\alpha_n = \frac{a_n}{a_0}$ y subtrae de la fila 1. Se repita el procedimiento hasta que solamente el primer elemento de la fila no es cero.

El método de Jury para analizar estabilidad

Con $A(z) = a_0z^n + a_1z^{n-1} + \dots + a_n$, forma la tabla

El criterio dice que todos los raíces de $A(z)$ están en el interior del círculo unitario, sí, y solo sí todos los elementos a_0^k en el primer columna tienen el mismo signo.

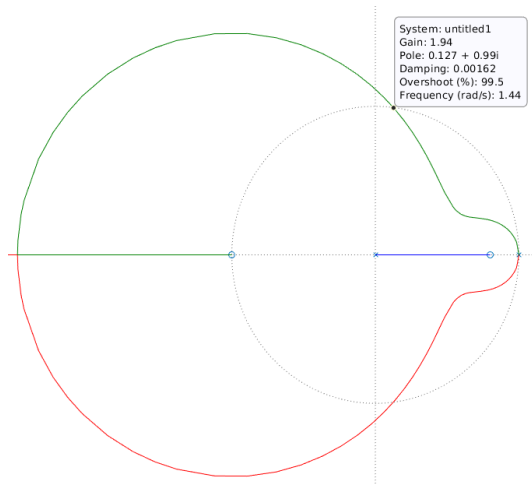
Hay pruebas preliminares de estabilidad que podemos utilizar:

1. $A(1) > 0$
2. $(-1)^n A(-1) > 0$
3. $|a_0^k| > |a_k^k|$

Ejemplo - control del brazo del disco duro

Polinomio característico

$$A(z) = z^3 + (0.5K - 2)z^2 + (1 + 0.1K)z - 0.4K$$



Ejemplo - Método de Jury

Polinomio característico

$$A(z) = z^3 + (0.5K - 2)z^2 + (1 + 0.1K)z - 0.4K$$

Aplica las pruebas preliminares 1 y 2:

1. $A(1) > 0$
2. $(-1)^n A(-1) > 0$

Ejemplo - Método de Jury

Polinomio característico

$$A(z) = z^3 + (0.5K - 2)z^2 + (1 + 0.1K)z - 0.4K$$

Aplica las pruebas preliminares 1 y 2:

1. $A(1) > 0$
2. $(-1)^n A(-1) > 0$

$$(-1)^3 A(-1) = -((-1)^3 + (0.5K - 2)(-1)^2 + (1 + 0.1K)(-1) - 0.4K) \quad (1)$$

$$= 1 - (0.5K - 2) + (1 + 0.1K) + 0.4K > 0 \quad (2)$$

$$= 4 > 0, \quad \text{Holds for all } K \quad (3)$$

Actividad Aplica prueba 1!

Ejemplo - Método de Jury

Tenemos el polinomio característico $eA(z) = z^3 + (0.5K - 2)z^2 + (1 + 0.1K)z - 0.4K$.

La tabla sería

1	$0.5K - 2$	$0.1K + 1$	$-0.4K$
$-0.4K$	$0.1K + 1$	$0.5K - 2$	1
$-0.16K^2 + 1$	$0.04K^2 + 0.9K - 2$	$0.2K^2 - 0.7K + 1$	0
$0.2K^2 - 0.7K + 1$	$0.04K^2 + 0.9K - 2$	$-0.16K^2 + 1$	0
$\frac{K(0.0144K^3 - 0.28K^2 + 1.21K - 1.4)}{0.16K^2 - 1.0}$	$\frac{K(0.0144K^3 + 0.296K^2 - 1.35K + 1.4)}{0.16K^2 - 1.0}$	0	0
$\frac{K(0.0144K^3 + 0.296K^2 - 1.35K + 1.4)}{0.16K^2 - 1.0}$	$\frac{K(0.0144K^3 - 0.28K^2 + 1.21K - 1.4)}{0.16K^2 - 1.0}$	0	0

Para estabilidad necesitamos

$$-0.16K^2 + 1 > 0$$

$$\frac{K(0.0144K^3 - 0.28K^2 + 1.21K - 1.4)}{0.16K^2 - 1} > 0$$

Ejemplo - Método de Jury

Para estabilidad necesitamos

$$-0.16K^2 + 1 > 0 \Rightarrow K < \sqrt{\frac{1}{0.16}} = 2.5$$

Asumiendo $0 < K < 2.5$

$$0.0144K^3 - 0.28K^2 + 1.21K - 1.4 < 0 \Rightarrow x < \frac{35}{18} \approx 1.94$$

El sistema en lazo cerrado será estable si

$$0 < K < 1.94$$

Ejercicio - estabilidad de sistemas de segunda orden

Polinomio característico

$$A(z) = z^2 + a_1z + a_2$$

Actividad Forma la tabla de Jury, y determina los valores de a y b que da raíces dentro del círculo unitario.

Puedes utilizar

$$1 - a_2 - \frac{a_1^2(1 - a_2)}{1 + a_2} = \frac{(1 - a^2)(1 + a_2) - a_1^2(1 - a_2)}{1 + a_2} = \frac{1 - a_2}{1 + a_2} ((1 + a_2)^2 - a_1^2)$$

Ejercicio - graficar

Los raíces del polinomio

$A(z) = z^2 + a_1z + a_2$ están adentro del círculo unitario si

$$a_1 < 1$$

$$a_2 > -1 + a_1$$

$$a_2 > -1 - a_1$$

Dibuja la region definida por las desigualdades

