

Estabilidade de sistemas lineares

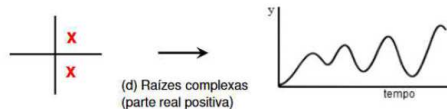
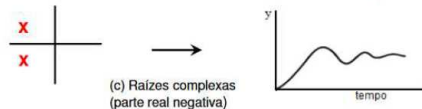
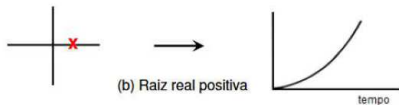
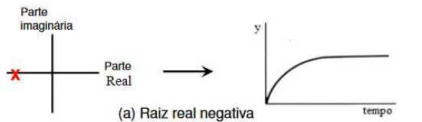
Prof. Dr. Helói F. G. Genari
email:heloi.genari@ufabc.edu.br

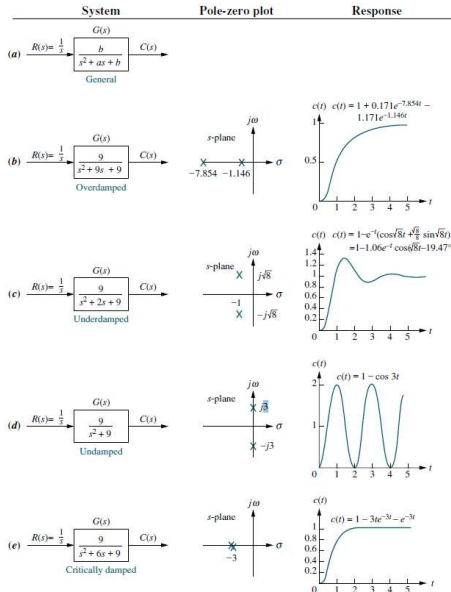
Quadrimestre Suplementar

- Definição de estabilidade;
- Critério de estabilidade de Routh-Hurwitz

- A **estabilidade** é normalmente uma **condição necessária** para um sistema em malha fechada;
- **Estabilidade absoluta:** o sistema é estável ou não;
- **Estabilidade relativa:** define qual é o grau de estabilidade do sistema;
- A **condição necessária e suficiente** para que um sistema seja **estável** é que todos os **polos** da função de transferência tenham **parte real negativa**.

Relação entre a **localização dos polos** e a **estabilidade**:





Os critérios a seguir são usados para verificar a estabilidade sem resolver a equação característica:

- **Routh-Hurwitz** (no plano-s);
- **Nyquist** (domínio da frequência);
- **Temporal**.

Com as **ferramentas computacionais** ficou muito simples calcular as raízes de um polinômio, portanto, quais são as **vantagens** de analisar a estabilidade dessa forma?

- O critério tem a capacidade de analisar diretamente a estabilidade de um sistema, **não sendo necessário encontrar as raízes**;

- Para uma **equação característica genérica**:

$$\begin{aligned}\Delta(s) &= a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_1 s + a_0 \\ &= a_n (s - p_1)(s - p_2) \dots (s - p_n) \\ &= 0\end{aligned}$$

- Para a **estabilidade**, é necessário verificar se **nenhum polo** está no **semi-plano direito**.

- O critério de **Routh** é aplicado para **sistemas contínuos**, considerando a seguinte função de transferência:

$$G(s) = \frac{b_ms^m + b_{m-1}s^{m-1} + \dots + b_1s + b_0}{a_ns^n + a_{n-1}s^{n-1} + \dots + a_1s + a_0}.$$

- Aplicação:** organizar os coeficientes da equação característica na forma do arranjo do tipo:

$$\begin{array}{c|cccc} s^n & a_n & a_{n-2} & a_{n-4} & \cdots \\ s^{n-1} & a_{n-1} & a_{n-3} & a_{n-5} & \cdots \\ s^{n-2} & b_{n-1} & b_{n-3} & b_{n-5} & \cdots \\ s^{n-3} & c_{n-1} & c_{n-3} & c_{n-5} & \cdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ s^0 & d_{n-1} & & & \end{array}$$

para

$$b_{n-1} = \frac{a_{n-1}a_{n-2} - a_na_{n-3}}{a_{n-1}} \quad b_{n-3} = \frac{a_{n-1}a_{n-4} - a_na_{n-5}}{a_{n-1}}$$

$$c_{n-1} = \frac{b_{n-1}a_{n-3} - a_{n-1}b_{n-3}}{b_{n-1}}$$

- **Critério de Routh:** o número de **raízes** com parte **real positiva** é igual ao **número de mudanças de sinal na primeira coluna** do arranjo. Uma condição necessária e suficiente para **estabilidade** é que os **elementos da primeira coluna tenham o mesmo sinal**.

- **Exemplo:** avalie a estabilidade da seguinte equação característica:

$$s^4 + 2s^3 + 3s^2 + 4s + 5 = 0$$

- **Montagem da tabela de Routh:**

s^4	1	3	5
s^3	2	4	0
s^2	1	5	
s^1	-6	0	
s^0	5		

- Tem-se **duas trocas de sinais** na primeira coluna, logo, tem-se **dois polos** com **parte real positiva**;
- Os **polos do sistema** são: $0.2878 \pm 1.4161j$ e $-1.2878 \pm 0.8579j$.

- Seja um sistema com a seguinte função de transferência:

$$G(s) = \frac{10}{s^3 + 2s^2 + 4s + K}.$$

Determine o intervalo de K para que o respectivo sistema seja estável.

- Seja um sistema com a seguinte função de transferência:

$$G(s) = \frac{10}{s^3 + 2s^2 + 4s + K}.$$

Determine o intervalo de K para que o respectivo sistema seja estável.

- Montagem do arranjo:**

$$\begin{array}{c|cc} s^3 & 1 & 4 \\ s^2 & 2 & K \\ s^1 & \frac{8-K}{2} & 0 \\ s^0 & K & \end{array}$$

- Seja um sistema com a seguinte função de transferência:

$$G(s) = \frac{10}{s^3 + 2s^2 + 4s + K}.$$

Determine o intervalo de K para que o respectivo sistema seja estável.

- Montagem do arranjo:**

$$\begin{array}{c|cc} s^3 & 1 & 4 \\ s^2 & 2 & K \\ s^1 & \frac{8-K}{2} & 0 \\ s^0 & K & \end{array}$$

- Condição para estabilidade:** $K > 0$ e $\frac{8-K}{2} > 0$;
- Sistema é **estável** para $0 < K < 8$.

- **Restrição 1:** zero na primeira coluna, porém alguns elementos da linha correspondente não são nulos. Assim, substitui-se o zero por um parâmetro, $\epsilon > 0$, suficientemente pequeno, e a montagem do arranjo prossegue;
- **Exemplo:** analise a estabilidade de um sistema que possui a seguinte equação característica:

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

- **Restrição 1:** zero na primeira coluna, porém alguns elementos da linha correspondente não são nulos. Assim, substitui-se o zero por um parâmetro, $\epsilon > 0$, suficientemente pequeno, e a montagem do arranjo prossegue;
- **Exemplo:** analise a estabilidade de um sistema que possui a seguinte equação característica:

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

- O **arranjo** é montado como:

$$\begin{array}{c|cc} s^3 & 1 & -3 \\ s^2 & 0 \approx \epsilon & 2 \end{array}$$

- Um **elemento** da primeira coluna e da segunda linha é **nulo**, logo, tem-se que substituí-lo por $\epsilon > 0$, suficientemente pequeno e continuar o cálculo:

- Assim, o **novo arranjo** é:

$$\begin{array}{c|cc} s^3 & 1 & -3 \\ s^2 & \in & 2 \\ s^1 & -3 - \frac{2}{\in} & 0 \\ s^0 & 2 & \end{array}$$

- Tem-se **duas trocas de sinais**, logo, a equação característica tem **dois polos instáveis**;
- Polos: $s = 1$, $s = 1$ e $s = -2$.

- **Restrição 2:** linha com todos elementos nulos; isso ocorre quando fatores do tipo $(s + \sigma)(s - \sigma)$ ou $(s + j\omega)(s - j\omega)$ aparecem na equação característica. Esse **problema é transposto** usando-se um **polinômio auxiliar**, $U(s)$, que corresponde à equação da linha que precede a linha de zeros. Então, a linha de zeros é substituída pelos fatores de $\frac{dU(s)}{ds}$;

- **Exemplo:** analise a estabilidade de um sistema que possui a seguinte equação característica:

$$s^5 + 2s^4 + 24s^3 + 48s^2 - 25s - 50 = 0$$

- A matriz dos coeficientes é:

$$\begin{array}{c|ccc} s^5 & 1 & 24 & -25 \\ s^4 & \mathbf{2} & \mathbf{48} & \mathbf{-50} \\ s^3 & 0 & 0 & \end{array}$$

- O **polinômio auxiliar** $U(s)$ é definido como:

$$U(s) = 2s^4 + 48s^2 - 50$$

- A derivada de $U(s)$ é:

$$\frac{U(s)}{ds} = 8s^3 + 96s$$

- Assim, podemos montar o **novo arranjo** como:

s^5	1	24	-25
s^4	2	48	-50
s^3	8	96	
s^2	24	-50	
s^1	112.7	0	
s^0	-50		

- A tabela tem **uma mudança de sinal** na primeira coluna, logo, a equação característica possui **um polo com parte real positiva**;
- Polo: $s = -1$, $s = +1$, $s = -5j$, $s = 5j$ e $s = -2$.