

فصل پنجم

مكان - ريشه

سعید عبادالهی عضو هیئت علمی دانشگاه علم و صنعت ایران



اهداف فصل:

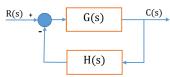
- آشنایی با ایده مکانریشه
- شرایط دامنه و زاویه: دو خاصیت اساسی مکانریشه
- ارائه قواعد ترسیم مکانریشه برای رسم دقیق تر و سریع تر مکانریشه
 - آشنایی با مسیرهای ریشه و رسم آن

تعریف مکان -ریشه: مکان هندسی ریشههای معادله مشخصه به ازای تغییر بهره

در این روش با استفاده از تابع تبدیل حلقه (یا حلقه باز با فیدبک واحد) به تعیین محل قطبهای حلقه بسته می پردازیم.

$$\frac{C(s)}{R(s)} = \frac{G(s)}{1 + G(s)H(s)} \ \Rightarrow 1 + G(s)H(s) = 0$$

قطب های حلقه بسته حلید معادله مشخصه





$$1+G(s)H(s)=1+k\frac{s^m+b_{m-1}s^{m-1}+\cdots+b_1s+b_0}{s^n+a_{n-1}s^{n-1}+\cdots+a_1s+a_0}=1+k\frac{(s-z_1)(s-z_2)\dots(s-z_m)}{(s-p_1)(s-p_2)\dots(s-p_n)}$$

على تبديل حلقه : z_1, z_2, \ldots, z_m

قطبهای تابع تبدیل حلقه : $p_1,p_2,...,p_m$

3

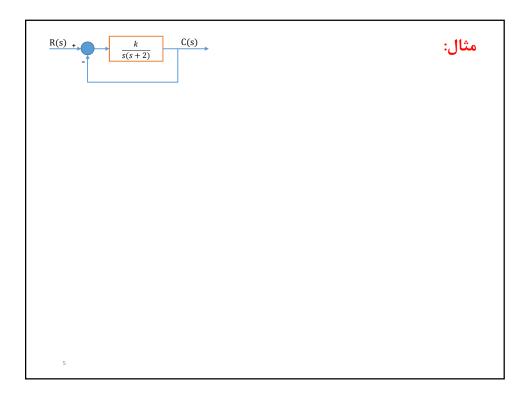
$$1 + k \frac{(s - z_1)(s - z_2) \dots (s - z_m)}{(s - p_1)(s - p_2) \dots (s - p_n)} = 0$$

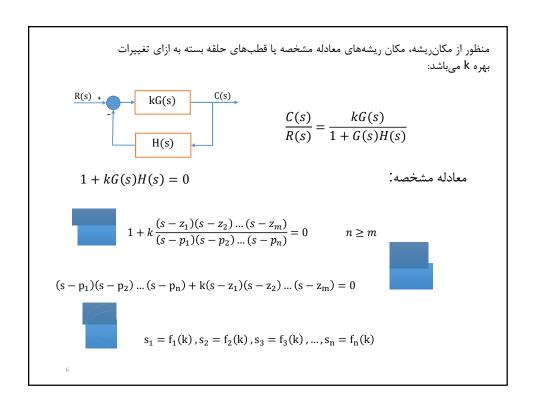


معادله مشخصه :
$$(s-p_1)(s-p_2)$$
 ... $(s-p_n)+k(s-z_1)(s-z_2)$... $(s-z_m)=0$

 $\sqrt{}$ برای هر n ،k رسم می شود.

می خواهیم با دانستن محل z_i ها و p_i ها محل این n ریشه را به ازای هر k رسم کنیم.





$$1 + G(s) = 1 + \frac{k}{s(s+2)} = 0$$

$$\Rightarrow s^2 + 2s + k = 0$$

$$s_{1,2} = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{k-1} & k > 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$s_{1,2} = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k > 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$k = 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k < 1 \text{ and } s = -1 \pm \sqrt{1-k} \end{cases}$$

$$| \mathcal{S}_{1,2} | = \begin{cases} -1 \pm j\sqrt{1-k} & k <$$

$$(s-z_1)(s-z_2)\dots(s-z_m)=1+k\frac{(s-z_1)(s-z_2)\dots(s-z_m)}{(s-p_1)(s-p_2)\dots(s-p_n)}=1+k\frac{N(s)}{D(s)}=1+kL(s)=0$$

$$\Rightarrow L(s)=-\frac{1}{k} \quad k\in\mathbb{R} \ , s=\sigma+j\omega\in\mathbb{R}^c \to L(s)\in\mathbb{R}^c$$

$$\Rightarrow L(s)=-\frac{1}{k} \quad k\in\mathbb{R} \ , s=\sigma+j\omega\in\mathbb{R}^c \to L(s)\in\mathbb{R}^c$$

$$\Rightarrow L(s)=\frac{1}{k} \quad \Rightarrow \frac{\prod_{i=1}^m|s-z_i|}{\prod_{j=1}^n|s-z_j|}=\frac{1}{k}$$

$$\Rightarrow L(s)=\left|\frac{1}{k}\right| \to \frac{\prod_{i=1}^m|s-z_i|}{\prod_{j=1}^n|s-p_j|}=\frac{1}{k}$$

$$\Rightarrow L(s)=\sum_{i=1}^m \measuredangle(s-z_i)-\sum_{j=1}^n \measuredangle(s-p_j)$$

$$\implies L(s)=\begin{cases} (2N+1)\pi & k\geq 0\\ (2N)\pi & k\leq 0 \end{cases} \ N\in\mathbb{Z}$$

هر عبارت مانند (S-Z) یک بردار است که ابتدای آن مکان صفر Z و پایان آن مکان S است.

$$\measuredangle(s_0-z_1)=\theta_{z_1}$$

$$\measuredangle(s_0 - p_1) = \theta_{p_1}$$

در این شکل برای k>0 بایستی

$$\theta_{z_1} - \theta_{p_1} = 180^{\circ}$$

در این شکل برای اینکه شرط فوق برقرار گردد بایستی S روی محور σ باشد.

حاصل ضرب اندازه بردارهای واصل از قطبها به ریشه مورد نظر حاله : |k|=k : شرط اندازه حاصل ضرب اندازه بردارهای واصل از صفرها به ریشه مورد نظر

 $k \geq 0$ مجموع زوایای بردارهای واصل از صفرها به ریشه مورد نظر - مجموع زوایای بردارهای واصل از قطبها به ریشه مورد نظر مجموع زوایای بردارهای واصل از قطبها به ریشه مورد نظر $k \geq 0$

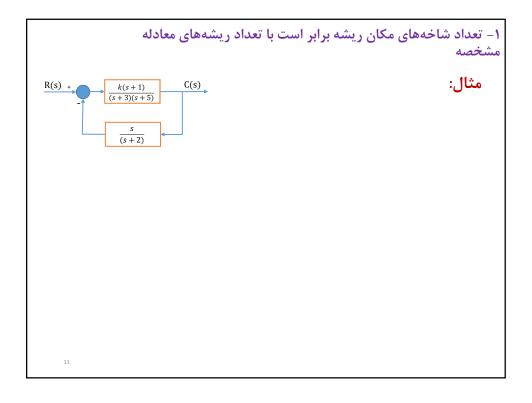
✓ هر Sای که در شرط زاویه صدق کند حتماً در مکان ریشه قرار دارد.

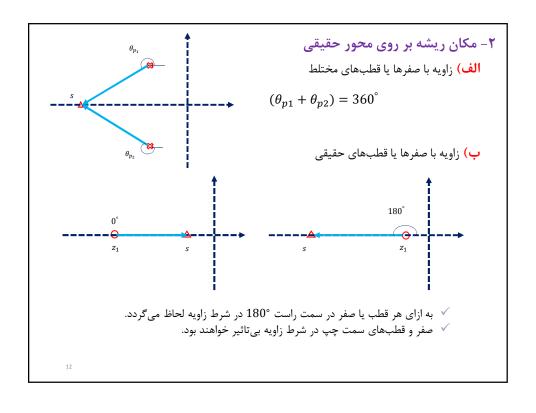
✓ شرط اندازه در بدست آوردن بهرهی متناظر مکان به کار می رود.

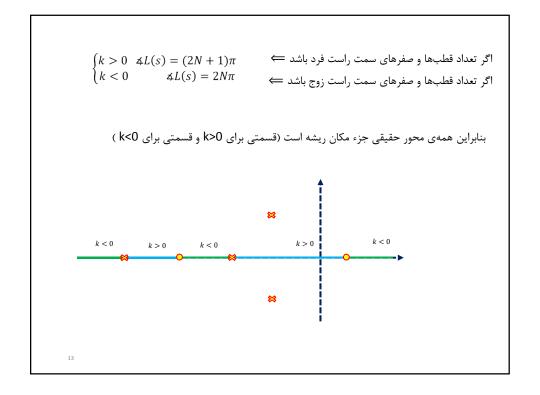
9

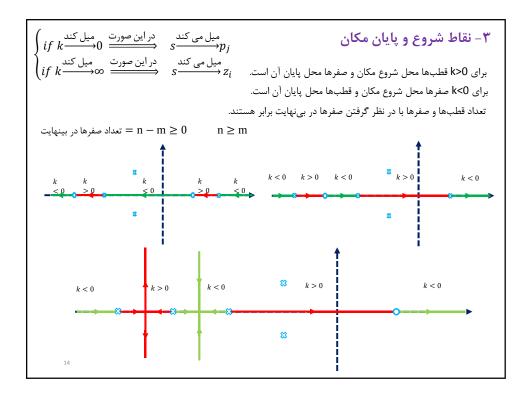
قواعد ترسیم مکان ریشه:

- 1) تعداد شاخههای مکان ریشه
- 2) مکان ریشه بر روی محور حقیقی
 - 3) نقاط شروع و پایان مکان
 - 4) مجانبهای مکان ریشه
- 5) نقطه تلاقى مجانبها با محور حقيقى
 - 6) نقاط شکست بر روی مکان ریشه
- 7) زاویهی خروج از قطبهای مختلط و زاویهی ورود به صفرهای مختلط
 - 8) نقاط تلاقی مکان ریشه با محور موهومی
 - 9) محاسبهی k بر روی مکان ریشه
- 10) رسم مکان ریشه وقتی k به صورت یک بهره ضرب شونده در تابع تبدیل ظاهر نشود

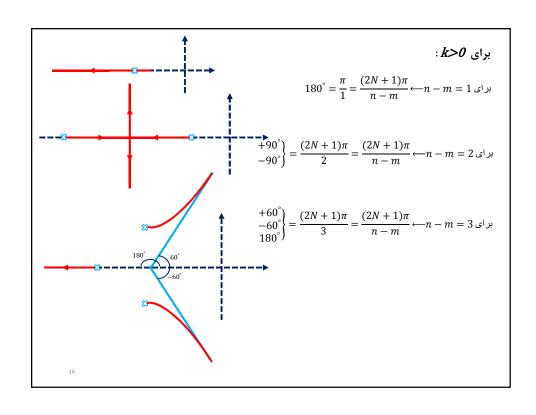








$$S \longrightarrow \infty$$
 ریشه برای مکان ریشه برای $S \longrightarrow \infty$ الله $S \longrightarrow \infty$ $S \longrightarrow \infty$

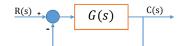


۵- نقطه تلاقی مجانبها با محور حقیقی

$$\sigma_0 = rac{\sum \left(L(s) - \sum (L(s) - \sum$$

ثابت میشود محل تلاقی مجانبها همواره روی محور حقیقی است.

در رابطه ی فوق قسمت موهومی قطبها یا صفرهای مختلط مزدوج با هم ساده میشوند

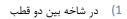


$$G(s) = \frac{k}{s(s+1)(s^2+4s+8)}$$
 , $k > 0$ شال:

17

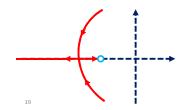
$$G(s)$$
 $G(s)$ $1 + kG(s) = 1 + \frac{k(s+1)}{s(s+2)(s+4)^2}$, $k \ge 0$

نقاط شکست شامل یکی از سه مورد زیر است:



2) در شاخه بین دو صفر





چند نکته:

√نقاط شکست لزوماً روی محور حقیقی نیستند ولی همواره بر روی مکان ریشه قرار دارند. √مکان ریشه همواره نسبت به محور حقیقی متقارن است.

√در نقطهی شکست زاویه ی بین دو منحنی:

$$90^\circ$$
 دو مسير در نقطه شكست \longrightarrow زاويه تلاقى $^\checkmark$

$$60^{\circ}$$
 واويه تلاقى نقطه شكست مسير در نقطه شكست

 45° زاویه تلاقی خچهار مسیر در نقطه شکست خچهار مسیر در نقطه شکست

بدست آوردن نقاط شكست:

$$1 + k_1 L(s) = (s - s_1)^2 p(s) \Rightarrow$$

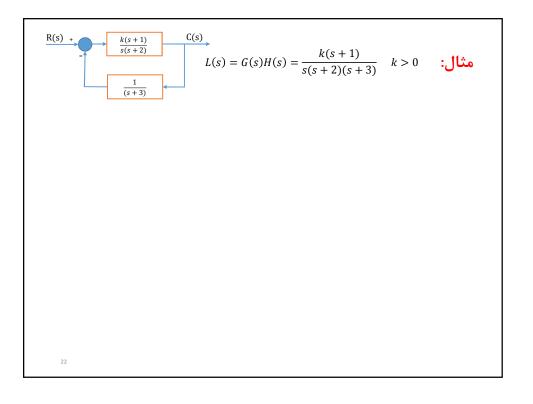
$$k_1 \frac{dL(s)}{ds} = 2(s - s_1)p(s) + (s - s_1)^2 \frac{dp(s)}{ds}$$

$$= (s - s_1) \left[2p(s) + (s - s_1) \frac{dp(s)}{ds} \right]$$

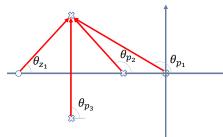
$$\frac{dL(s)}{ds} = 0 \longrightarrow (n-1)$$
ریشه دارد (n-1)

 $dL(s) = (s-s_1)\left[2p(s) + (s-s_1)\frac{dp(s)}{ds}\right]$ $\frac{dL(s)}{ds} = 0$ (n-1) ریشه دارد (n-1) ریشه جزء نقاط شکست نیستند. بایستی توجه کرد که نقاط شکست خود جزء را (n-1)

$$L(s) = G(s) = \frac{k}{s(s+1)(s+2)} \qquad k > 0$$



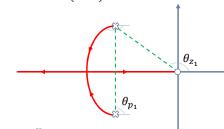
۷- زاویهی خروج از قطبهای مختلط و زاویهی ورود به صفرهای مختلط: نقطهای از مکان در نزدیکی صفر یا قطب مختلط در نظر گرفته و شرط زاویه را برای آن مینویسیم.



$$\theta_{z_1} - (\theta_{p_1} + \theta_{p_2} + \theta_{p_3} + \theta_{p_4}) = 180^{\circ}$$

$$\theta_{p_4} = \theta_{z_1} - (\theta_{p_1} + \theta_{p_2} + \theta_{p_3}) - 180^{\circ}$$

 $\frac{ks}{(1)^2+1}$, $k \ge 0$ را با فیدبک واحد فرض کنید:



$$\theta_{z_1} - (\theta_{p_1} + \theta_{p_2}) = 180^{\circ}$$

$$\theta_{p_2} = \theta_{z_1} - \theta_{p_1} - 180^{\circ} =$$

$$135 - 90 - 180 = -135^{\circ} = 225^{\circ}$$

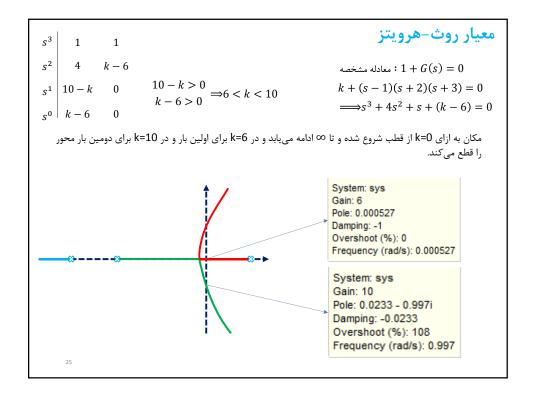
٨- نقاط تلاقى مكان ريشه با محور موهومى:

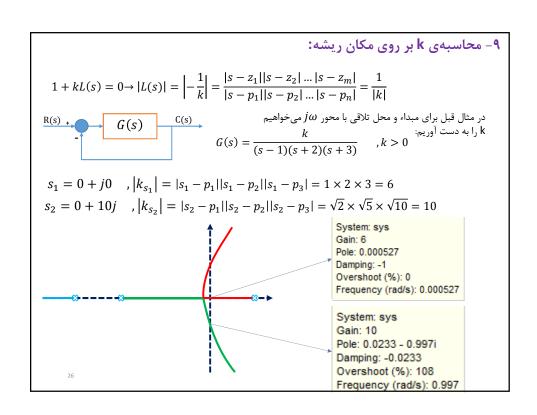
مثال:

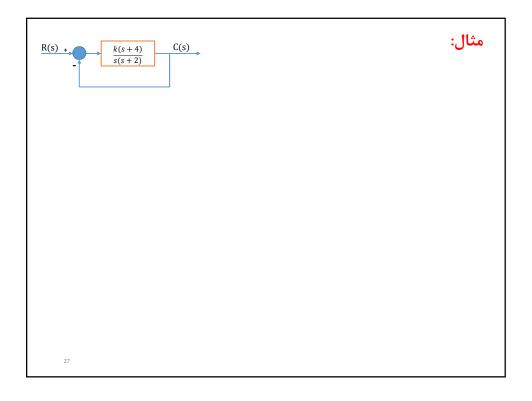
این نقاط، نقاط ورود به محدوده ناپایداری است که میتواند توسط روش روث-هرویتز بدست آید.

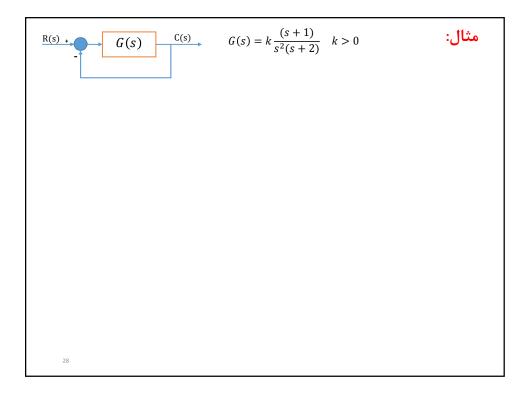
R(s) + G(s)

$$G(s) = \frac{k}{(s-1)(s+2)(s+3)} \quad , k > 0$$

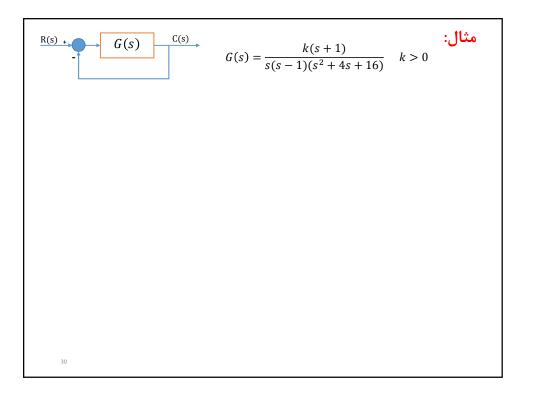


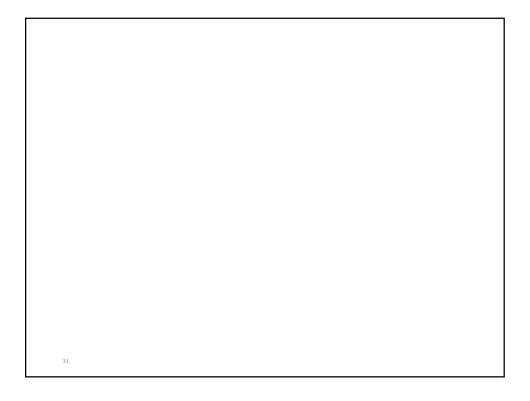


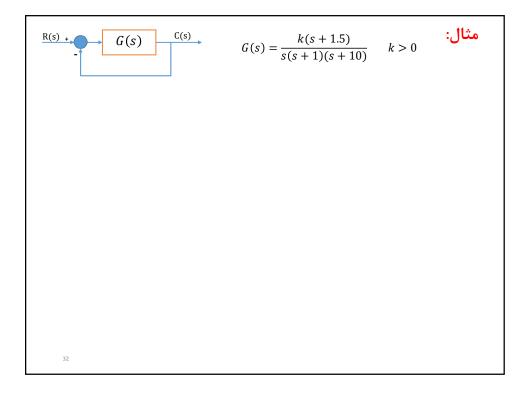




$$G(s) = \frac{k}{s(s^2 + 12s + 45)} \quad k > 0$$







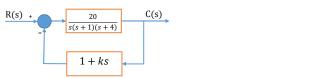
$$G(s) = \frac{k}{s(s+4)(s^2+4s+20)} \quad k > 0$$

$$\Delta(s) = s(s+4)(s^2+4s+20) = s^4+8s^3+36s^2+80s+k=0$$
 : عادله مشخصه :

۱۰- رسم مکانریشه وقتی که پارامتر k به صورت یک بهره ضرب شونده در تابع تبدیل ظاهر نشده است.

در این صورت بایستی معادله مشخصه را به صورت 1+kF(s)=0 تبدیل کنیم.

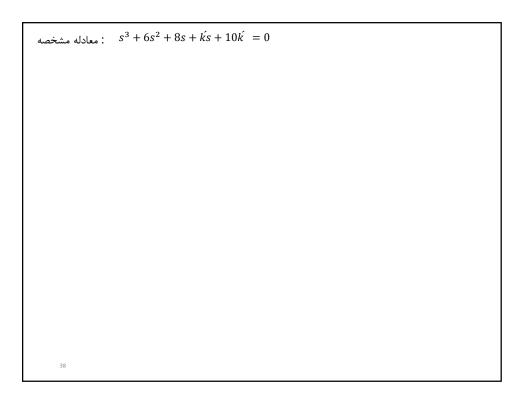
مثال:



- ایستی ضریب S در توابع تبدیلی که میخواهیم مکان ریشه را برای آن رسم کنیم برابر V شود.
- را بخواهیم از رابطهی k=20 در این مثال مکان-ریشه را برای k=20 رسم می کنیم و اگر مقدار k را بخواهیم از رابطه مربوطه مقدار آن را حساب می کنیم.

35

 $G(s) = \frac{ks}{s^3 + 5s^2 + 4s + 20} \quad k > 0$



سوال ؟

مقدار k را در مثال قبل چنان به دست آورید که ریشه های غالب دارای $\xi=0.5$ باشد.

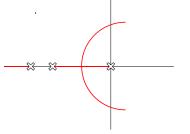
39

اثر اضافه کردن صفر و قطب به مکان ریشه

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



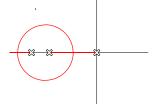
$$G(s)H(s) = \frac{K}{s(s+a)(s+b)}$$



• اثر اضافه کردن قطب حلقه (باز) در شکل مکان ریشه باعث کشیده شدن مکان ریشه

به سمت نیم صفحه راست و در نتیجه ناپایدار شدن سیستم می شود.

 $G(s)H(s) = \frac{s+b}{s(s+a)}$



اضافه کردن صفر به تابع تبدیل حلقه، باعث کشیدن مکان به سوی نیم صفحه چپ و بنابراین پایدارتر کردن سیستم میشود.

• اثر جابه جا کردن قطب در مکان ریشه

$$G(s)H(s) = \frac{k(s+1)}{s^2(s+a)}$$

If
$$a = 10$$

$$\sigma_0 = \frac{-10 + 1}{2} = -4.5$$

$$G(s)H\dot{}(s)=0$$

$$2s^2 + (a+3)s + 2a = 0$$

 $s_{1,2} = -2.5, -4$

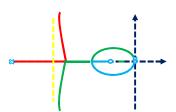
$$s_{1,2} = -2.5, -4$$

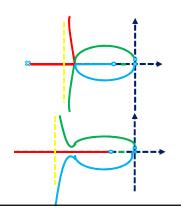
a=9

$$s_{1,2}$$
=-3

 σ_0 =-4

a=8





مثال: k را طوری طرح کنید که خطای حالت ماندگار به ورودی شیب کمتر از ۰.۱ شود.

$$G(s)$$
= $rac{k}{s(au_1 s+1)(au_2 s+1)}$ (تابع تبديل حلقه باز), au_1 =0.1, au_2 =0.2)

12

