Chapter 7

Stability



Outline

- 1 Definition
- 2 Routh-Herwitz criterion



Definition

Limit to linear, time invariant systems.

•
$$c(t) = c_{forced}(t) + c_{natural}(t)$$

- 1. If natural response approaches zero as time approaches infinity, system is stable.
- 2. If natural response approaches infinity as time approaches infinity system is unstable.

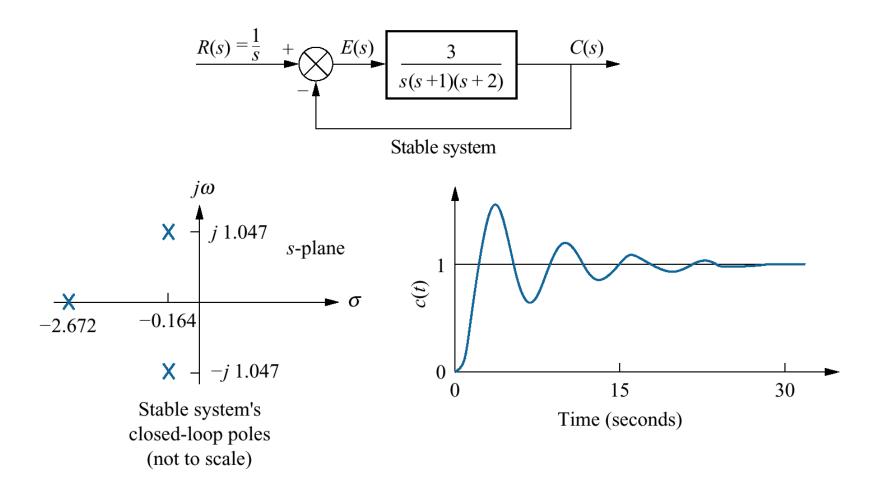
If natural response neither decays nor grows, but remain constant or oscillates, system is marginal stable.



Using total response

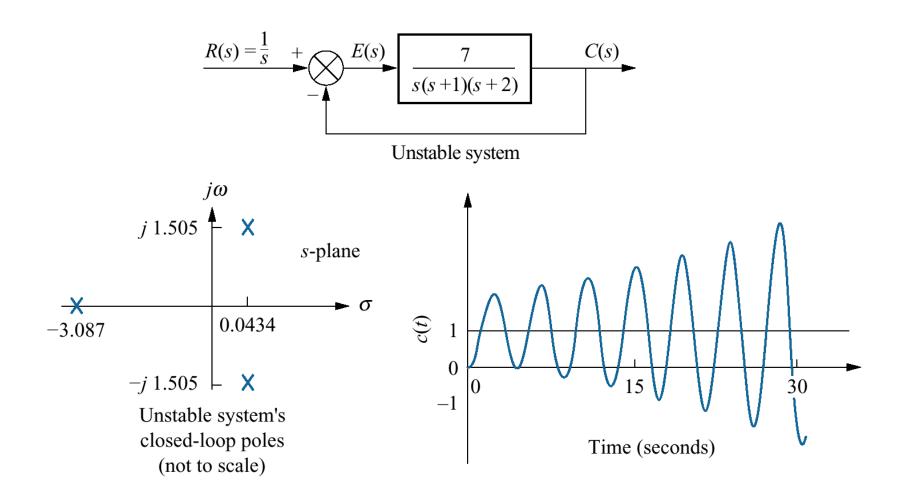
- 1. A system is stable if every bounded input yields a bounded output.
- 2. A system is unstable if any bounded input yields an unbounded output.





Closed-loop poles and responses for stable system

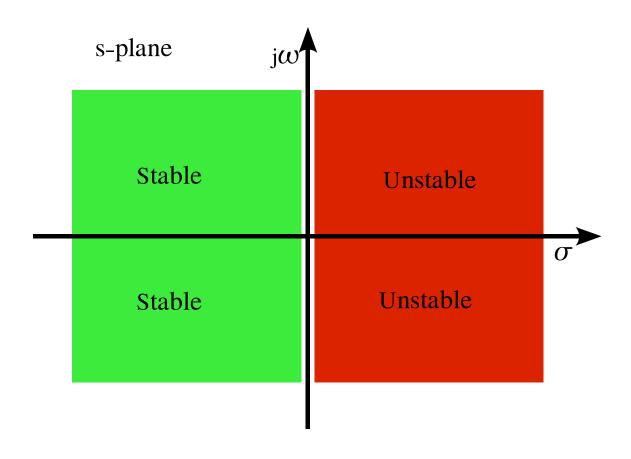




Closed-loop poles and response unstable system



Regions of stable and Unstable





Definitions

- A symptotically stable if and only if all the roots of the characteristic equation lie in the left half s-plane.
- Marginally stable if some of the roots occur as a single root at the region in the s-plane or as single paires of roots at points on the j ω -axis and the remaining roots are in the left half s-plane.
- Unstable if one or more roots occur in the right half s-plane or if multiple roots or pairs of roots occur at a point on the j ω -axis.



Routh-Hurwitz Criterion

$$\frac{C(s)}{R(s)} = \frac{b_m s^m + b_{m-1} s^{m-1} + \dots + b_1 s + b_0}{a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_1 s + a_0}$$

Characteristic equation

$$F(s) = a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + a_{n-2} s^{n-2} + \dots + a_1 s + a_0$$



Routh-Hurwitz Criterion

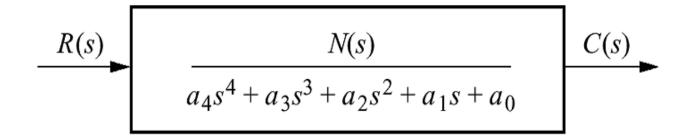
Using this method, we can tell how many closed-loop system poles are in the left half-plane, in the right half-plane, and on the j ω axis.

This method requires two steps:

- 1. Generate a data table called a Routh table.
- 2. Interpret the Routh table



Example (Nise page 329)



s^4	a_4	a_2	a_0
s^3	a_3	a_1	0
s^2			
s^1			
s^0			



s^4	a_4	a_2	a_0
s^3	a_3	a_1	0
s^2	$\frac{-\begin{vmatrix} a_4 & a_2 \\ a_3 & a_1 \end{vmatrix}}{a_3} = b_1$	$\frac{-\begin{vmatrix} a_4 & a_0 \\ a_3 & 0 \end{vmatrix}}{a_3} = b_2$	$\frac{-\begin{vmatrix} a_4 & 0 \\ a_3 & 0 \end{vmatrix}}{a_3} = 0$
s^1	$\frac{-\begin{vmatrix} a_3 & a_1 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix}}{b_1} = c_1$	$\frac{-\begin{vmatrix} a_3 & 0 \\ b_1 & 0 \end{vmatrix}}{b_1} = 0$	$\frac{-\begin{vmatrix} a_3 & 0 \\ b_1 & 0 \end{vmatrix}}{b_1} = 0$
s^0	$\frac{-\begin{vmatrix}b_1 & b_2\\c_1 & 0\end{vmatrix}}{c_1} = d_1$	$\frac{-\begin{vmatrix}b_1 & 0\\c_1 & 0\end{vmatrix}}{c_1} = 0$	$\frac{-\begin{vmatrix}b_1 & 0\\c_1 & 0\end{vmatrix}}{c_1} = 0$

The Routh Table

The general form of Routh Table uses the coefficients of the characteristic polynomial in the equation to arrange in the first and second rows. Assuming for the a_{n-1} is non zero, then the other values can calculate.



Table General form of routh table

s ⁿ	a _n	a_{n-2}	a_{n-4}	
S ⁿ⁻¹	a_{n-1}	a_{n-3}	a _{n-5}	
s ⁿ⁻²	p _{n-2,1}	p _{n-2,2}		
S^2	p _{2,1}			
$\mathbf{p}_{\mathbf{S}^{2,2}}$				
$\frac{p}{s^{\mathfrak{b}^1}}$				



 $p_{0,1}^{}$

240–**371** : Stability

$$P_{n-2,1} = \frac{-\begin{vmatrix} a_n & a_{n-2} \\ a_{n-1} & a_{n-3} \end{vmatrix}}{a_{n-1}} = \frac{-(a_n a_{n-3} - a_{n-1} a_{n-2})}{a_{n-1}}$$
$$-\begin{vmatrix} a_n & a_{n-4} \end{vmatrix}$$

$$P_{n-2,1} = \frac{-\begin{vmatrix} a_n & a_{n-4} \\ a_{n-1} & a_{n-5} \end{vmatrix}}{a_{n-1}} = \frac{-(a_n a_{n-5} - a_{n-1} a_{n-4})}{a_{n-1}}$$



Examples

1.
$$F(s) = s^4 + 6s^3 + 13s^2 + 12s + 4$$

2.
$$F(s) = s^5 - 4s^4 + 4s^3 + 9s^2 - 12s + 4$$



The Routh Table of example 1

s^4	1	13	4
s^3	6	12	
s^2	11	4	
S ¹	9.8		
s^0	4		



The Routh Table of example 2.

s^5	1	4	-12
s^4	-4	9	4
s^3	6.25	-11	
s^2	1.96	4	
s^1	-23.76		
s^1	4		



Interpret of stability from Routh table

การตรวจสอบความเสถียรจากตารางของ Routh ได้โดย การตรวจสอบที่คอลัมแรกของสัมประสิทธิ์หรือคอลัมที่ 2 ของ ตารางของ Routh ถ้าค่าในคอลัมนี้ไม่มีการเปลี่ยนเครื่องหมาย แสดงว่าไม่มีโพลอยู่ทางขวาของ s-plane ถ้าค่าในคอลัมนี้มีการ เปลี่ยนเครื่องหมายแสดงว่ามีโพลอยู่ทางขวาของ s-plane โดย ที่จำนวน ครั้งของการเปลี่ยนเครื่องหมายจะบอกถึงจำนวนโพล ที่อยู่ทางขวาของ s-plane



Routh-Hurwitz Criterion: Special case

Zero only in the first colume

เมื่อค่าในคอลัมภ์แรกของแถวใดแถวหนึ่งเป็นศูนย์ จะทำให้การคำนวณ ต้องหารด้วยศูนย์ เพื่อหลีกเลี่ยงปัญหานี้เราสามารถทำได้โดยแทนเลขที่ เป็นศูนย์ด้วยเลขบวกที่มีค่าน้อยๆ &(epsilon) ซึ่งเป็นค่าที่ประมาณว่าใกล้ 0 มาก ซึ่งจะเป็นค่าบวกหรือลบก็แล้วแต่เราจะสมมุติ



Example 6.2 (Nise)

$$T(s) = \frac{10}{s^5 + 2s^4 + 3s^3 + 6s^2 + 5s + 3}$$

s ⁵	1	3	5
s ⁴	2	6	3
s^3	X €	$\frac{7}{2}$	0
s^2	$\frac{6\epsilon - 7}{\epsilon}$	3	0
s^1	$\frac{42\epsilon - 49 - 6\epsilon^2}{12\epsilon - 14}$	0	0
s^0	3	0	0



Label	First Column	$\epsilon = +$	$\epsilon = -$
s ⁵	1	+	+
s^4	2	+	+
s ³	& ε	+	-
s^2	$\frac{6\epsilon - 7}{\epsilon}$	_	+
s^1	$\frac{42\epsilon - 49 - 6\epsilon^2}{12\epsilon - 14}$	+	+
s^0	3	+	+

Entire row is zero

ในกรณีเมื่อนำไปสร้างเป็นตารางแล้วการคำนวณเกิดเป็นศูนย์ทั้งแถว เรียกว่าเกิดตารางเร้าท์เบรกดาวน์ การแก้ไขโดยนำค่าแถวแนวนอนที่อยู่บนแถว ที่เป็นศูนย์มาสร้างเป็นสมการช่วย(Auxiliary Equation) เพื่อนำสมการนั้นไป ทำการดิฟเฟอร์เรนเชียลเทียบกับ s แล้วนำผลลัพธ์ที่ได้จากการดิฟเฟอร์เรน เชียลมาแทนในแถวที่เป็นศูนย์และใช้วิธีการหาค่าตารางเร้าท์ต่อไป



Example 6.3 (Nise)

$$T(s) = \frac{10}{s^5 + 7s^4 + 6s^3 + 42s^2 + 8s + 56}$$

$$P(s) = s^4 + 6s^2 + 8$$

$$\frac{dP\left(s\right)}{ds} = 4s^3 + 12s + 0$$

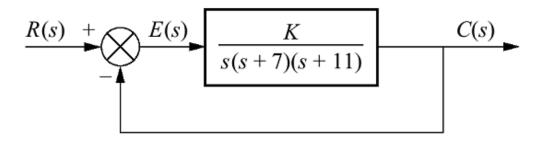


s ⁵	1	6	8
s ⁴	7 1	42 6	5 6 8
s^3	& A 1	& 12 3	& & O
s^2	3	8	0
s^1	$\frac{1}{3}$	0	0
s^0	8	0	0



Stability design via Routh-Hurwitz

Example 6.9 (Nise)



s^3	1	77
s^2	18	K
s^1	$\frac{1386 - K}{18}$	
s^0	K	



240–**371** : Stability

$$P(s) = 18s^2 + 1386$$

$$\frac{d p(s)}{dt} = 36s + 0$$

s^3	1	77
s^2	18	1386
s^1	A 36	
s^0	1386	



Stability in State-Space

การหาความเสถียรใน State-Space โดยใช้การวิเคราะห์ใน s -plane สามารถทำได้โดยการหา Characteristic equation จากสมการ แล้วนำไปสร้างตารางเร้าท์

Characteristic Equation

det(sI-A)=0



Example 6.11 (Nise)

$$\dot{\mathbf{x}} = \begin{bmatrix} 0 & 3 & 1 \\ 2 & 8 & 1 \\ -10 & -5 & -2 \end{bmatrix} \mathbf{x} + \begin{bmatrix} 10 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \mathbf{u}$$

$$y = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} x$$

