O Método do Lugar das Raízes (MLR)

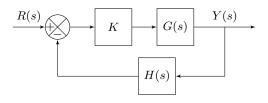
Prof. Rodrigo A. Romano

Escola de Engenharia Mauá (EEM)

Introdução

- Técnica gráfica que permite visualizar a forma como os polos de uma função de transferência em malha fechada variam quando se altera um parâmetro específico (em geral o ganho K).
- Originalmente, o método foi usado para determinar o valor numérico dos polos de malha fechada de um sistema. Atualmente, é possível determinar os polos de um sistema em malha fechada de maneira rápida e precisa com o auxílio de ferramentas computacionais (Matlab[®], por exemplo).
- No entanto, o método do lugar das raízes continua tendo grande importância, pois permite que o projetista defina a estrutura adequada de um controlador para um determinado problema.

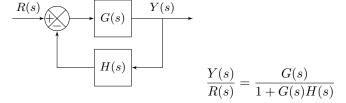
Motivação



$$T(s) = \frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{KG(s)}{1 + KG(s)H(s)}$$

 \Rightarrow Como os polos de T(s) variam em função do ganho K?

O Lugar Geométrico das Raízes (LGR)



Os polos do sistema em malha fechada são os valores de \boldsymbol{s} que satisfazem a equação:

$$G(s)H(s) = -1$$

= $\angle 180^{\circ}(2i+1)$, para $i \in \mathbb{Z}$

Tal condição pode ser desmembrada em duas condições:

$$\angle G(s)H(s)=180^{\circ}(2i+1)$$
, para $i\in\mathbb{Z}$ (Condição de fase)
 $|G(s)H(s)|=1$ (Condição de módulo)

Condições de módulo e fase

A função de transferência de malha aberta G(s)H(s) pode ser escrita na forma de polos e zeros:

$$G(s)H(s) = K \frac{(s - z_1)(s - z_2) \cdots (s - z_m)}{(s - p_1)(s - p_2) \cdots (s - p_n)}$$

Portanto o valor de K, associado a um ponto s_x do plano s pertencente ao LGR, pode ser calculado através da **condição de módulo**, ou seja:

$$K = \frac{|(s_x - p_1)| \cdot |(s_x - p_2)| \cdots |(s_x - p_n)|}{|(s_x - z_1)| \cdot |(s_x - z_2)| \cdots |(s_x - z_m)|}$$

Note que um ponto s_x pertence ao LGR caso satisfaça a igualdade:

$$\angle G(s)H(s) = \sum_{r=1}^{m} \angle (s_x - z_r) - \sum_{r=1}^{n} \angle (s_x - p_r) = 180^{\circ}(2i+1)$$

para $i \in \mathbb{Z}$ (condição de fase).

¹Admite-se K > 0.

- O n° de ramos² iguala o n° de polos do sistema;
- 2 Simetria: O lugar das raízes é simétrico em relação ao eixo real;
- Segmentos sobre o eixo real: O eixo real faz parte do LGR apenas à esquerda de uma quantidade ímpar de polos ou zeros (finitos);
- Pontos de início e de término: O lugar das raízes começa nos polos de malha aberta e tende aos zeros de malha aberta;
- **3** Assíntotas: Quando o n° de polos finitos n é maior do que o de zeros finitos m, a medida que $k\Rightarrow\infty$, o LGR tende à retas assíntotas traçadas a partir do eixo real em σ_A e com inclinação θ_A

$$\sigma_A = \frac{\Sigma \text{polos finitos} - \Sigma \text{zeros finitos}}{n - m}$$
 $\theta_A = \frac{180^{\circ}(2i + 1)}{n - m}$, para $i \in \mathbb{Z}$

²Caminho percorrido pelos polos de malha fechada quando o ganho é variado.

- O n° de ramos² iguala o n° de polos do sistema;
- 2 Simetria: O lugar das raízes é simétrico em relação ao eixo real;
- Segmentos sobre o eixo real: O eixo real faz parte do LGR apenas à esquerda de uma quantidade ímpar de polos ou zeros (finitos);
- O Pontos de início e de término: O lugar das raízes começa nos polos de malha aberta e tende aos zeros de malha aberta;
- **3** Assíntotas: Quando o n° de polos finitos n é maior do que o de zeros finitos m, a medida que $k \Rightarrow \infty$, o LGR tende à retas assíntotas traçadas a partir do eixo real em σ_A e com inclinação θ_A

$$\sigma_A = \frac{\Sigma \text{polos finitos} - \Sigma \text{zeros finitos}}{n - m}$$
 $\theta_A = \frac{180^{\circ}(2i + 1)}{n - m}$, para $i \in \mathbb{Z}$

²Caminho percorrido pelos polos de malha fechada quando o ganho é variado.

- O n° de ramos² iguala o n° de polos do sistema;
- ② Simetria: O lugar das raízes é simétrico em relação ao eixo real;
- Segmentos sobre o eixo real: O eixo real faz parte do LGR apenas à esquerda de uma quantidade ímpar de polos ou zeros (finitos);
- Pontos de início e de término: O lugar das raízes começa nos polos de malha aberta e tende aos zeros de malha aberta;
- **3** Assíntotas: Quando o n° de polos finitos n é maior do que o de zeros finitos m, a medida que $k \Rightarrow \infty$, o LGR tende à retas assíntotas traçadas a partir do eixo real em σ_A e com inclinação θ_A

$$\sigma_A = \frac{\Sigma \text{polos finitos} - \Sigma \text{zeros finitos}}{n - m}$$
 $\theta_A = \frac{180^{\circ}(2i + 1)}{n - m}$, para $i \in \mathbb{Z}$

²Caminho percorrido pelos polos de malha fechada quando o ganho é variado.

- O n° de ramos² iguala o n° de polos do sistema;
- 2 Simetria: O lugar das raízes é simétrico em relação ao eixo real;
- Segmentos sobre o eixo real: O eixo real faz parte do LGR apenas à esquerda de uma quantidade ímpar de polos ou zeros (finitos);
- Pontos de início e de término: O lugar das raízes começa nos polos de malha aberta e tende aos zeros de malha aberta;
- **3** Assíntotas: Quando o n° de polos finitos n é maior do que o de zeros finitos m, a medida que $k \Rightarrow \infty$, o LGR tende à retas assíntotas traçadas a partir do eixo real em σ_A e com inclinação θ_A :

$$\sigma_A = \frac{\Sigma \text{polos finitos} - \Sigma \text{zeros finitos}}{n-m}$$
 $\theta_A = \frac{180^{\circ}(2i+1)}{n-m}$, para $i \in \mathbb{Z}$

²Caminho percorrido pelos polos de malha fechada quando o ganho é variado.

- **1** O **n**° **de ramos**² iguala o n° de polos do sistema;
- 2 Simetria: O lugar das raízes é simétrico em relação ao eixo real;
- Segmentos sobre o eixo real: O eixo real faz parte do LGR apenas à esquerda de uma quantidade ímpar de polos ou zeros (finitos);
- Pontos de início e de término: O lugar das raízes começa nos polos de malha aberta e tende aos zeros de malha aberta;
- **9 Assíntotas**: Quando o n° de polos finitos n é maior do que o de zeros finitos m, a medida que $k \Rightarrow \infty$, o LGR tende à retas assíntotas traçadas a partir do eixo real em σ_A e com inclinação θ_A :

$$\begin{array}{rcl} \sigma_A & = & \dfrac{\Sigma \text{polos finitos} - \Sigma \text{zeros finitos}}{n-m} \\ \theta_A & = & \dfrac{180^\circ(2i+1)}{n-m} \; \text{, para } i \in \mathbb{Z} \end{array}$$

²Caminho percorrido pelos polos de malha fechada quando o ganho é variado.



Regras complementares

Além das regras apresentadas anteriormente, há outras que permitem refinar e até detalhar alguns pontos do LGR, dentre as quais pode-se citar:

- Pontos de partida e de chegada sobre o eixo real;
- Ângulos de chegada e de saída do eixo real;
- Pontos de cruzamento com o eixo imaginário.

Exemplos

Esboçar o lugar das raízes dos seguintes sistemas:



