

Curso

SISTEMAS Y CONTROL

Clase 21

Fotogramas de los pizarrones de clases filmadas

Prof. Rafael Canetti

Instituto de Ingeniería Eléctrica,
Facultad de Ingeniería, Universidad de la República
Montevideo, Uruguay.
Año 2020

Este material fue elaborado como material de apoyo para ser utilizado por los estudiantes de este curso de Ingeniería Eléctrica de la Facultad de Ingeniería, Universidad de la República (UdelaR).

No está autorizado su uso con fines comerciales. No está autorizada su edición, recorte o modificación. Ni tampoco su uso sin indicar adecuadamente su origen.

Clase 21 –

- Estabilidad (3)
 - Criterios
 - Ejemplos
- Root – Locus (1)

Esta clase hace uso de las transparencias “estabilidad.pdf”

patologías

- 1) aparece un "0" como coef. de mayor orden en $f_j(s)$, pero $f_j(s) \neq 0$
- 2) aparece una fila nula: $f_j(s) \equiv 0$

1) se aplica R-H al polin. $d(s)(s+\alpha)$ con $\alpha > 0$
 (ii) se reemplaza el 0 por "E" (a.p.), se hace $E \rightarrow 0$, se discute según E

2) Si $f_j(s) \equiv 0$

se reemplaza $f_j(s)$ por $\frac{d f_{j+1}(s)}{ds}$

$$f_j(s) = \text{Re} \left\{ \frac{f_{j+2}(s)}{f_{j+1}(s)} \right\}$$

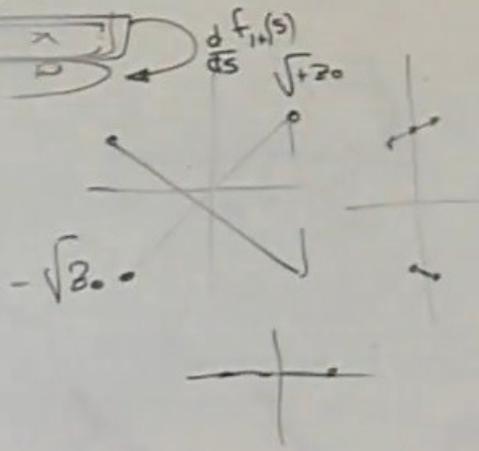
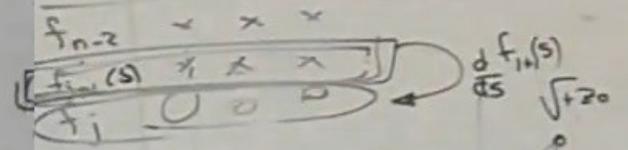
$$f_{j+2}(s) = (d_j s) f_{j+1}(s) + f_j(s)$$

$$f_{j+3}(s) = (d_{j+1} s) f_{j+2}(s) + f_{j+1}(s)$$

$f_{j+1}(s) \cdot s$

$$\frac{d(s)}{ds} = 0$$

f_n	d_0	d_2	d_4	...
f_{n-1}	d_1	d_3	d_5	...



Patologías

- 1) aparece un "0" como coef. de mayor orden en $f_j(s)$, pero $f_j(s) \neq 0$
- 2) aparece una fila nula: $f_j(s) \equiv 0$

(1) → (i) se aplica R-H al polin. $d(s)(s+\alpha)$ con $\alpha > 0$
(ii) se reemplaza el 0 por "E" (a.p.), se hace $E \rightarrow 0$, se discute según E

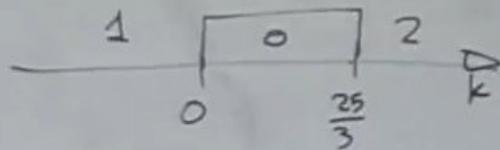
(2) Si $f_j(s) \equiv 0$

se reemplaza $f_j(s)$ por $\frac{d f_{j+1}(s)}{ds}$

$$f_j(s) = \text{Re} \left\{ \begin{array}{l} f_{j+2}(s) \\ f_{j+1}(s) \end{array} \right\}$$

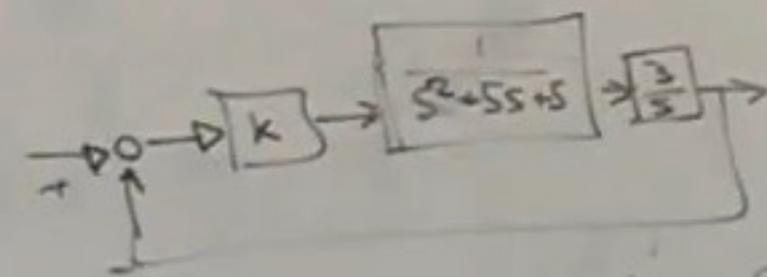
$$d(s) = s^3 + 5s^2 + 5s + 3k$$

f_3	1	→ 5
f_2	5	→ 3k
f_1	$\frac{25-3k}{5}$	
f_0	3k	

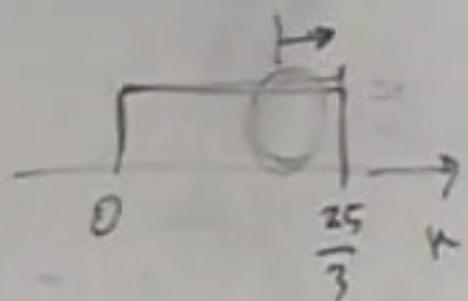


$$0 < k < \frac{25}{3} \Rightarrow \text{estable}$$

$$\frac{3k}{s}$$

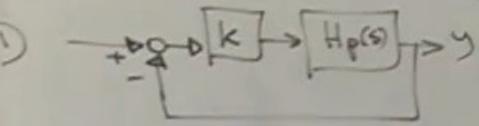


$e_{\infty} \text{ esc } \downarrow 0$
 $e_{\infty} \text{ rampa } \uparrow = \frac{5}{3k}$
 est
 poco sobrestiro



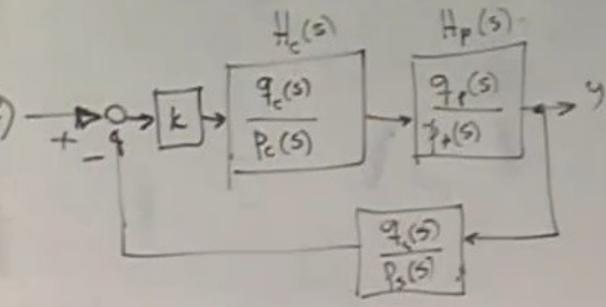
LUGAR de LAS RAICES (Root-Locus)

Ejemplos



$$H_p(s) = \frac{q_p(s)}{p(s)} = \frac{\prod_{i=1}^m (s-z_i)^{n_i}}{\prod_{j=1}^n (s-p_j)^{m_j}}$$

donde n_p



$$P(s) + K q(s) = 0$$

\downarrow \downarrow
 $q_p \ n$ $q_r \ m$

$$G(s) = \frac{K q_p(s)}{P(s) + K q_r(s)}$$

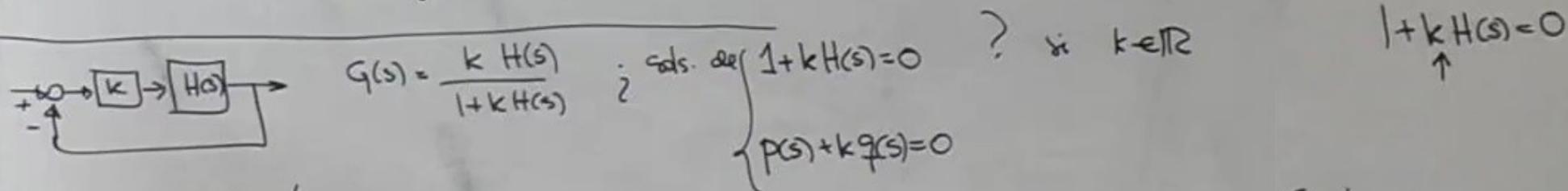
$$G(s) = \frac{K \frac{q_c}{P_c} \cdot \frac{q_p}{P_p}}{1 + K \frac{q_c}{P_c} \cdot \frac{q_p}{P_p} \cdot \frac{q_s}{P_s}} = \frac{K q_c \cdot q_p \cdot P_s}{(P_c \cdot P_p \cdot P_s) + K (q_c \cdot q_p \cdot q_s)}$$

$$n \geq m$$

¿ como varian las raíces de $P(s) + Kq(s)$ si K varia?
 de $-\infty$ a $+\infty$

LUGAR de LAS RAICES (Root-Locus)

Sea $H(s) = \frac{q(s)}{p(s)} = \alpha \frac{\prod_{i=1}^m (s-z_i)}{\prod_{j=1}^n (s-p_j)}$ $\begin{cases} q(s) \text{ gr } m \\ p(s) \text{ gr } n \\ \alpha > 0 \end{cases}$ $m \leq n$



Def: L.G. = $\{s / s \in \mathbb{C}, 1 + K H(s) = 0 \text{ para } k \in \mathbb{R}\}$

$1 + K H(s) = 0 \rightarrow \text{L.G.} = \{s / s \in \mathbb{C} \text{ Im}\{H(s)\} = 0\}$

Def | L.G.P. = $\{s / s \in \text{L.G.}, \text{Re}\{H(s)\} < 0\}$

L.G.N. = $\{s / s \in \text{L.G.}, \text{Re}\{H(s)\} > 0\}$

Reglas de construcción del L.G.P.

origen y fin

① El L.G.P. está constituido por $\max(m, n) = n$ ramas independientes

- n ramas comienzan ($k \rightarrow 0$) en los polos del lazo abierto ($H(s)$)
- m ramas terminan ($k \rightarrow \infty$) en los ceros del lazo abierto ($H(s)$)

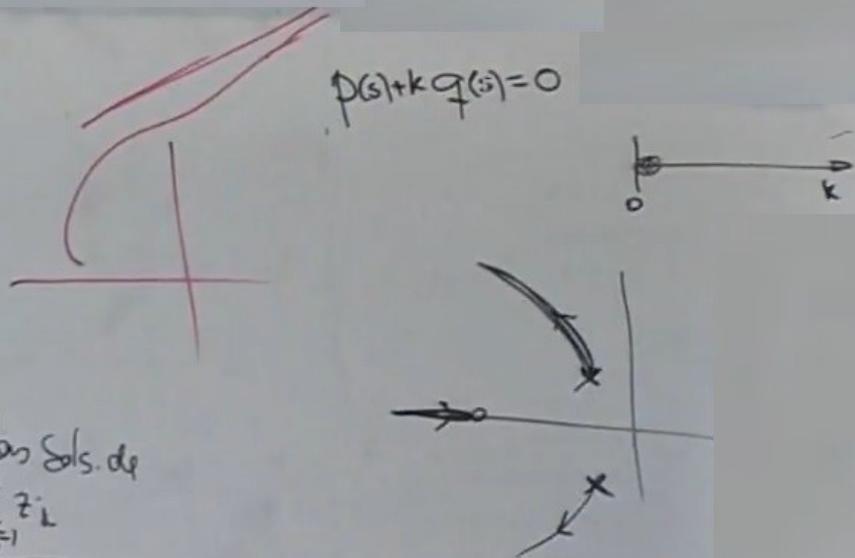
② Asintotas

Si $n > m$, entonces $n - m$ ramas terminan ($k \rightarrow \infty$) asintóticamente en las Sol. de

$$(s - C)^{n-m} + k = 0$$

donde C (centroide)

$$C = \frac{\sum_{j=1}^n p_j - \sum_{l=1}^m z_l}{n - m}$$



$$H(s) = \frac{1}{(s-p_0)^n}$$

$$G(s) = \frac{kH(s)}{1+kH(s)}$$

$$1 + k \frac{1}{(s-p_0)^n} = 0$$

$$\rightarrow (s-p_0)^n + k = 0$$

$$(s-p_0)^n = -k \rightarrow s-p_0 = \sqrt[n]{-k}$$

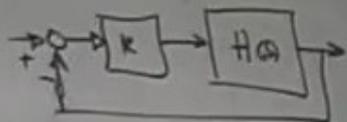
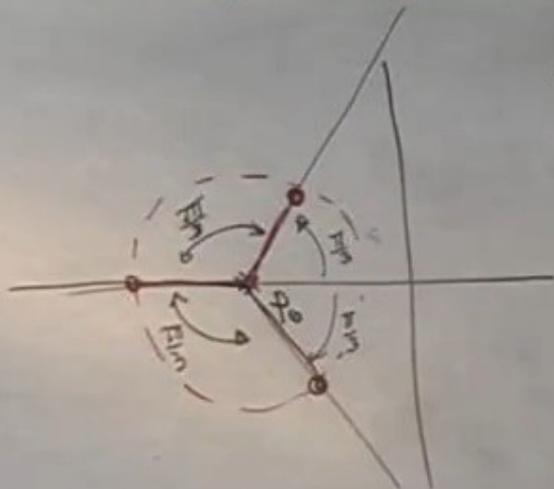
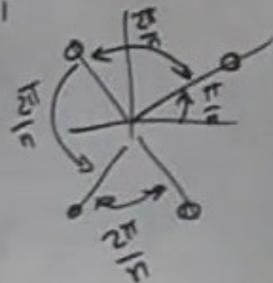
$$\Rightarrow s = p_0 + \sqrt[n]{-k}$$

$$-k = |k| e^{j\pi}$$

$$s = p_0 + \sqrt[n]{|k|} \cdot e^{j\frac{\pi}{n} + \frac{2l\pi}{n}}$$

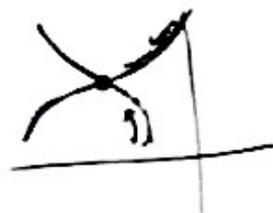
$$l = 0, 1, 2, \dots, n-1$$

$$\sqrt[n]{-k}$$



③ L.G.P. sobre el eje real

\in al L.G.P. $s_0 \in \mathbb{R} / s_0$ tiene a su derecha un # impar de singularidades de $H(s)$ sobre el eje real.



④ Puntos múltiples

s_0 es pt. múltiple del L.G.P.

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 1) \in \text{L.G.P.} \\ 2) \left. \frac{dH(s)}{ds} \right|_{s=s_0} = 0 \end{cases}$$

