

$$\therefore |G_R(j\omega) - G(j\omega)| \leq \epsilon_m(\omega) \cdot |G(j\omega)|$$

• Problema: Como obter $\epsilon_m(\omega)$?

- Experimentalmente

- Modelar $G_R(s)$

- Exemplo 3.1

3.3 - INCERTEZAS ESTRUTURADAS

- Incertezas paramétricas
- Avaliação numérica
 - fixa ω
 - varia parâmetros
- Diagramas de Bode \rightarrow não convêm!
- Restam Nyquist e Nichols
- Melhor Nichols :
 - GK é simples a partir de G e de K
 - Margem de Ganho
 - Margem de Fase
 - Ressonâncias

Exemplo 3.2

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

$$G_R(s) = \frac{1}{s} e^{-s\tau} \quad (0 \leq \tau \leq 0,2)$$

Seja ω uma frequência qualquer.

$$\bullet G(j\omega) = \frac{1}{j\omega}$$

$$\therefore |G(j\omega)| = \left| \frac{1}{j\omega} \right| = \frac{1}{\omega}$$

$$\angle G(j\omega) = \angle \frac{1}{j\omega} = \angle 1 - \angle j\omega = 0 - \frac{\pi}{2} = -\frac{\pi}{2}$$

$$\bullet G_R(j\omega) = \frac{1}{j\omega} e^{-j\omega\tau} \quad (0 \leq \tau \leq 0,2)$$

$$|G_R(j\omega)| = \left| \frac{1}{j\omega} \cdot e^{-j\omega\tau} \right| = \left| \frac{1}{j\omega} \right| \cdot \underbrace{|e^{-j\omega\tau}|}_{1} = \frac{1}{\omega}$$

$$\angle G_R(j\omega) = \angle \frac{1}{j\omega} e^{-j\omega\tau} = \underbrace{\angle \frac{1}{j\omega}}_{-\pi/2} + \underbrace{\angle e^{-j\omega\tau}}_{-\omega\tau} = -\frac{\pi}{2} - \omega\tau$$

Exemplo 3.3

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

$$G_R(s) = \frac{k}{s(s+a)} \quad \begin{array}{l} 1 \leq k \leq 1,5 \\ 1 \leq a \leq 2 \end{array}$$

- $G_R(j\omega) = \frac{k}{j\omega(j\omega+a)}$

- Analiticamente? ...

- Numericamente:

- fixa ω

- varia k e a

- por exemplo, para $\omega = 2$:

$$G_R(j2) = \frac{k}{j2(j2+a)}$$

- TEMPLATES

- Gráficos de $G_R(j\omega)$ para diversos valores de ω

- Construídos numericamente ponto a ponto

3.4 - CONSERVADORISMO DA REPRESENTAÇÃO DA INCERTEZA NA FORMA MULTIPLICATIVA

- Representação por $\ell_m \rightarrow$ incerteza completa na fase
- Representação por templates \rightarrow incerteza justa na fase

EXEMPLO 3.4

$$G(s) = \frac{1.25}{s(s+1.5)}$$

$$G_R(s) = \frac{k}{s(s+a)}, \quad \begin{array}{l} 1 \leq k \leq 1.5 \\ 1 \leq a \leq 2 \end{array}$$

$$\omega = 2 \text{ rad/s}$$

$$\bullet \ell_m(2) = \max_{\substack{1 \leq k \leq 1.5 \\ 1 \leq a \leq 2}} \left| \frac{G_R(j2) - G(j2)}{G(j2)} \right|$$

$$|G_R(j2) - G(j2)| \leq \ell_m(2) \cdot |G(j2)| \Rightarrow$$

Círculo no plano de Nyquist \Rightarrow

Região oval no plano de Nichols

Implicação prática

Projeto robusto com base em ℓ_m considera como

possíveis, plantas "reais" que não existem!