


CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

RESUMO

- MOTIVAÇÃO
 - MÉTODO DO LUGAR DAS RAIZES
 - REGRAS DE CONSTRUÇÃO
 - EXEMPLOS
 - SOLUÇÃO COM MATLAB
- 

CONTROLE POLI 2021– LUGAR DAS RAÍZES

O MÉTODO DO LUGAR DAS RAÍZES (EVANS, 1948,1950)

CONSIDEREM O SISTEMA:



A FUNÇÃO DE TRANSFERÊNCIA ENTRADA-SAÍDA EM MALHA FECHADA É:

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{K}{s^2 + 2s + K}$$

E A EQUAÇÃO CARACTERÍSTICA:

$$P(s) = s^2 + 2s + K = 0$$

CONTROLE POLI 2021– LUGAR DAS RAÍZES

O SISTEMA É ESTÁVEL PARA QUALQUER VALOR DE $K > 0$, UMA VEZ QUE AS RAÍZES DA EQUAÇÃO CARACTERÍSTICA TÊM SEMPRE PARTE REAL POSITIVA:

$$s_{1,2} = -1 \pm \sqrt{1 - K}$$

SE $0 < K < 1$, AS RAÍZES SÃO REAIS NEGATIVAS E O SISTEMA É SUPER-AMORTECIDO.

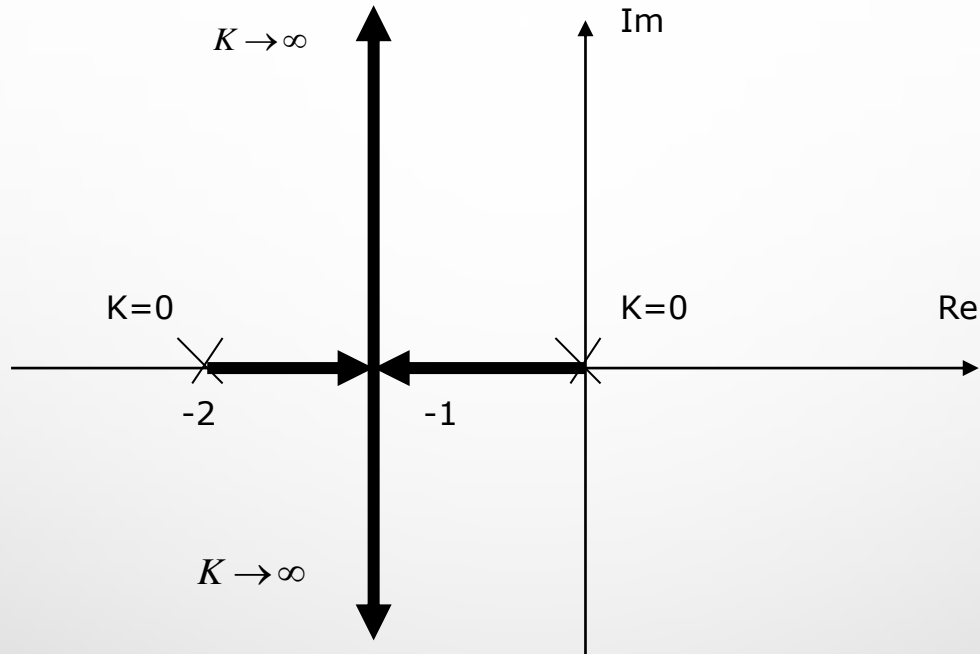
SE $K = 1$, AS RAÍZES SÃO REAIS, IGUAIS E NEGATIVAS E O SISTEMA TEM AMORTECIMENTO CRÍTICO.

SE $K > 1$, AS RAÍZES SÃO COMPLEXAS CONJUGADAS E O SISTEMA É SUB-AMORTECIDO.

A PARTIR DESSA ANÁLISE, PODE-SE MONTAR UM GRÁFICO QUE PERMITA OBSERVAR O CAMINHO QUE AS RAÍZES PERCORREM ENQUANTO O GANHO K DO SISTEMA VARIA DE 0 A ∞ .

ESSE É UM CASO BASTANTE SIMPLES. O LR SE BASEIA NUM CONJUNTO DE 6 REGRAS QUE PERMITE MONTAR ESSE GRÁFICO PARA UM SISTEMA COM QUALQUER NÚMERO DE ZEROS OU PÓLOS.

CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES



Percebe-se que qualquer que seja o valor de K , o sistema será estável, uma vez que não há cruzamento com o eixo imaginário, ou seja, o sistema não vai para a região de instabilidade.

O ponto chave é saber se essa análise pode ser feita para sistemas com ordem maior que 2

CONTROLE 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

NO CASO GERAL, A EQUAÇÃO CARACTERÍSTICA, $1 + G(S)H(S) = 0$ OU $GH = -1$, É DIVIDIDA EM 2, CORRESPONDENTES AO MÓDULO E AO ÂNGULO COMPLEXO, IÉ, QUALQUER RAÍZ DEVE OBEDECER SIMULTANEAMENTE A 2 EQUAÇÕES:

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

$$\angle G(s)H(s) = -1 \Rightarrow \angle G(s)H(s) = \pm 180^\circ (2k + 1), k = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$$

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

SE ESCRIVEMOS:

$$|G(s)H(s)| = \frac{|K| \prod_{j=1}^m |s + z_j|}{\prod_{i=1}^n |s + p_i|};$$

ONDE p_i SÃO OS PÓLOS, z_j SÃO OS ZÉROS E K É O GANHO, ENTÃO, PARA $0 < K < \infty$:

$$\angle GH = \angle K + \sum_{j=1}^m \angle(s + z_j) - \sum_{i=1}^n \angle(s + p_i) = (2k + 1)\pi$$

CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

- REGRAS DE CONSTRUÇÃO DO LUGAR DAS RAÍZES

REGRA I

OS RAMOS DO LR COMEÇAM NOS PÓLOS DE GH E TERMINAM NOS ZEROS DE GH OU NO ∞ . O NÚMERO DE SEGMENTOS DO LR É IGUAL AO NÚMERO DE PÓLOS (N) MENOS O NÚMERO DE ZEROS (M), ISTO É, $N=N-M$.

$$|GH| = 1 \Rightarrow \frac{\prod_{j=1}^m |s + z_j|}{\prod_{i=1}^n |s + p_i|} = \frac{1}{K}$$

ISTO VEM DO FATO QUE:

$$K \rightarrow 0 \Rightarrow \frac{\prod |s + z_j|}{\prod |s + p_i|} \rightarrow \infty, \text{ ié, } s \rightarrow p_i;$$

ENTÃO:

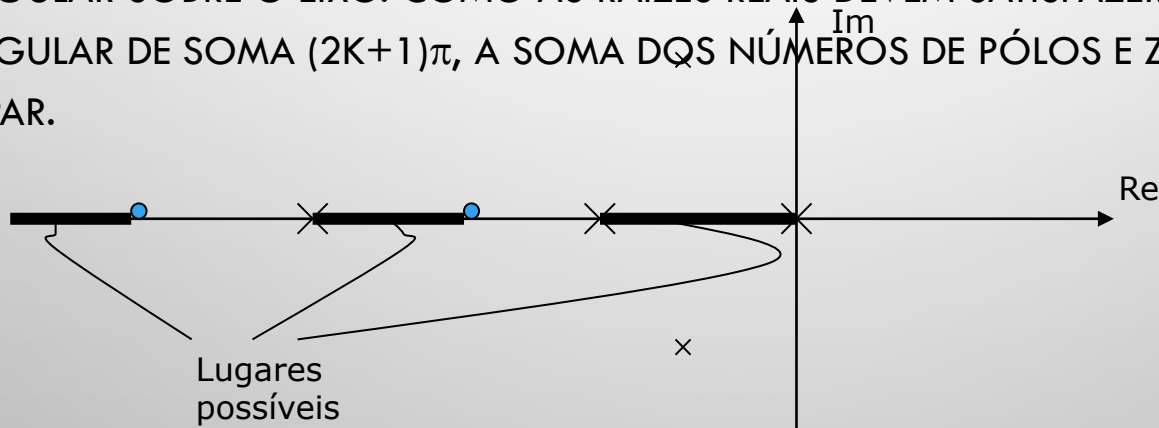
$$K \rightarrow \infty \Rightarrow \frac{\prod |s + z_j|}{\prod |s + p_i|} \rightarrow 0, \text{ ié, } s \rightarrow z_j \text{ ou } s \rightarrow \infty$$

CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

REGRA II

O LR É SIMÉTRICO EM RELAÇÃO AO EIXO REAL E OS SEGMENTOS DO LR SOBRE O EIXO REAL SÓ EXISTEM SE À DIREITA DO SEGMENTO HOUVER SOMA ÍMPAR DOS NÚMEROS DE PÓLOS E ZEROS.

ISTO OCORRE PORQUE AS RAÍZES DA EQ. CARACTERÍSTICA OU SÃO COMPLEXAS CONJUGADAS OU SÃO REAIS. O FATO DE SEREM COMPLEXAS CONJUGADAS IMPÕE SIMETRIA EM RELAÇÃO AO EIXO REAL, DE ONDE SE DEDUZ QUE NÃO TÊM CONTRIBUIÇÃO ANGULAR SOBRE O EIXO. COMO AS RAÍZES REAIS DEVEM SATISFAZER A CONDIÇÃO ANGULAR DE SOMA $(2K+1)\pi$, A SOMA DOS NÚMEROS DE PÓLOS E ZEROS TEM DE SER ÍMPAR.



CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

REGRA III

OS SEGMENTOS DO LR QUE TENDEM A ∞ SE APROXIMAM ASSINTOTICAMENTE DE RETAS QUE TEM COMO ORIGEM O PONTO $(\Sigma_A, 0)$ DO EIXO REAL E FORMAM ÂNGULOS

$\Theta_k = (2K+1)\pi/N$, $K=0,1,2,\dots,(N-1)$ COM O MESMO EIXO REAL. ESSAS ASSÍNTOTAS PODEM SER O EIXO REAL, O EIXO IMAGINÁRIO OU PARES DE RETAS SIMÉTRICAS QUE SE INTERCEPTAM SOBRE O EIXO REAL NO PONTO:

$$\sigma_a = \frac{\sum (s + p_i) - \sum (s + z_j)}{N}$$

VAMOS COMEÇAR A MONTAR UM EXEMPLO COM A FT:

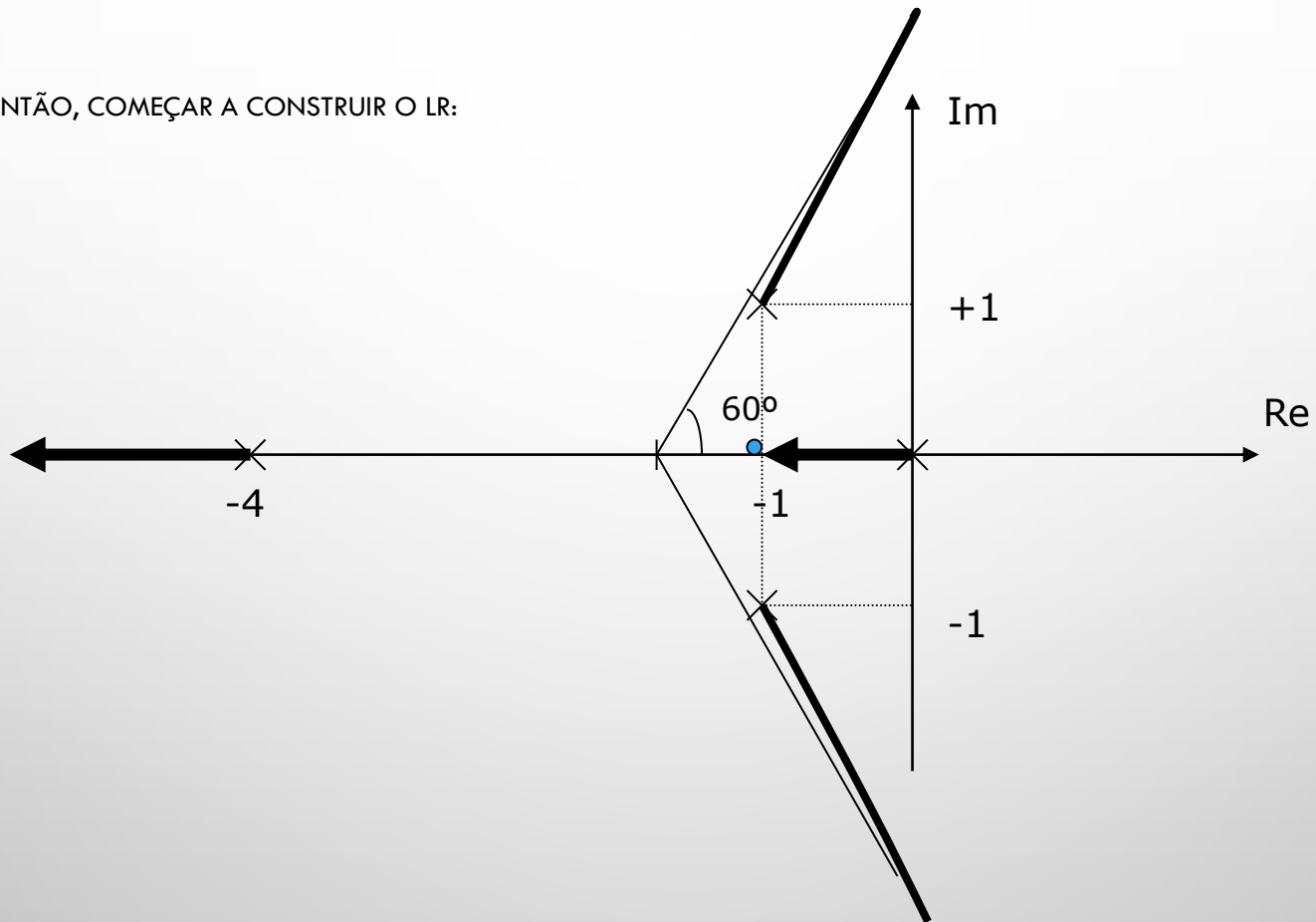
$$G(s)H(s) = \frac{K(s+1)}{s(s+4)(s^2+2s+2)}$$

ESSA FT TEM UM ZERO EM $s=-1$ E 4 PÓLOS $s_1=0$, $s_2=-4$ E $s_{3,4}=-1 \pm 1j$. ASSÍNTOTAS EXISTIRÃO EM $\Theta_k = (2K+1)\pi/3$, $K=0,1,2$, JÁ QUE $N=N-M$, COM $N=4$ E $M=1$. DAÍ, $\Theta_0=\pi/3$, $\Theta_1=\pi$ E $\Theta_2=5\pi/3$.

O PONTO DE ENCONTRO DESSAS RETAS SOBRE O EIXO REAL SERÁ $\Sigma_A = -5/3 = -1,667$.

CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

PODEMOS, ENTÃO, COMEÇAR A CONSTRUIR O LR:



PROBLEMA: ESTÁ CORRETO O ÂNGULO DE SAÍDA “CHUTADO”? NÃO!

CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

REGRA IV

O ÂNGULO DE PARTIDA DE UM RAMO DO LR A PARTIR DE UM POLO COMPLEXO p_i É

$$AP_i = 180^\circ - \sum_{i=1, i \neq j}^n \angle \theta_{p_i} + \sum_{j=1}^m \angle \theta_{z_j}$$

ANALOGAMENTE, O ÂNGULO DE CHEGADA EM UM ZERO COMPLEXO É DADO POR:

$$AC_j = 180^\circ + \sum_{i=1}^n \angle \theta_{p_i} - \sum_{j=1, j \neq i}^m \angle \theta_{z_j}$$

PARA O EXEMPLO EM QUESTÃO: $\theta_{z_1} = 90^\circ$; $\theta_{p_4} = 90^\circ$; $\theta_{p_1} = 135^\circ$; $\theta_{p_2} = \arctg \frac{1}{3} = 18,3^\circ$

COM ISSO, O ÂNGULO DE PARTIDA AP_3 É APROXIMADAMENTE $+27^\circ$, CONTRÁRIO AO INDICADO NA FIGURA “TENTATIVA”.

CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

REGRA V

SE O LR CRUZA O EIXO IMAGINÁRIO (LIMITE DE ESTABILIDADE), O PONTO (OU PONTOS) DE CRUZAMENTO OBRIGATORIAMENTE INDICAM POLINÔMIOS DE ORDEM 2 QUE SÃO DIVISORES EXATOS DO POLINÔMIO CARACTERÍSTICO.

OS PONTOS DE CRUZAMENTO E OS CORRESPONDENTES GANHOS SÃO OBTIDOS USANDO O CRITÉRIO DE ESTABILIDADE DE ROUTH. NO EXEMPLO, ISSO É FEITO A PARTIR DA EQUAÇÃO CARACTERÍSTICA:

$$1 + G(s)H(s) = s(s + 4)(s^2 + 2s + 2) + K(s + 1) = 0$$

$$s^4 + 6s^3 + 10s^2 + (8 + K)s + K = 0$$

s^4	1	10	K
s^3	6	$8+K$	0
s^2	$(52+K)/6$	K	0
s^1	$416+8K-K^2$	0	
s^0	K	0	

:

CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

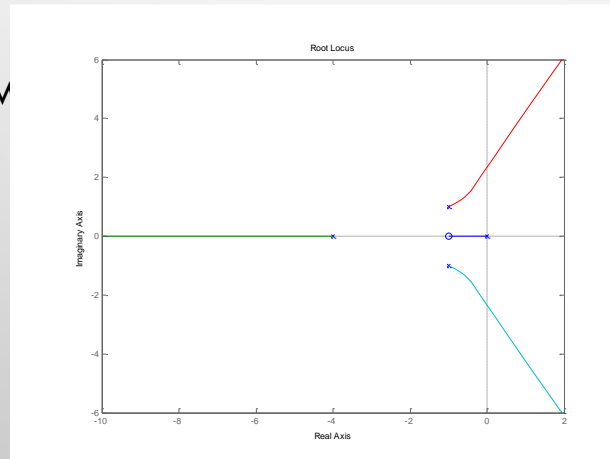
O VALOR DE K QUE ANULA O POLINÔMIO NA LINHA CORRESPONDENTE A s^1 É UM VALOR LIMITE DE GANHO. NO CASO, K DEVE SER MENOR QUE 24,7 PARA QUE O SISTEMA SEJA ESTÁVEL.

O VALOR LIMITE DE K, DE ACORDO COM O CRITÉRIO DE ROUTH, FAZ O POLINÔMIO EM s^2 , NA LINHA

ACIMA SE ANULAR. NO CASO:

$$\frac{(-52 + K)}{6} s^2 + K = 0 \Rightarrow s_{1,2} = \pm 2,33i$$

ENTÃO, LR CRUZA O EIXO IM
24,7. ISSO COMPLETA O



A), QUANDO O GANHO K É IGUAL A

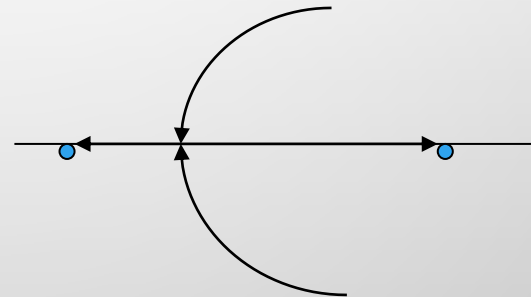
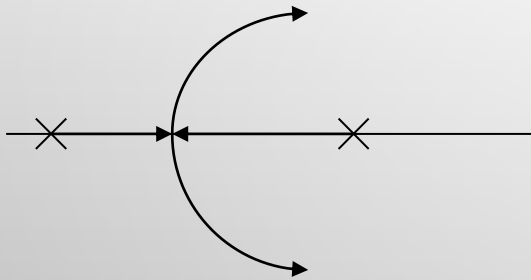
CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

REGRA VI

RAMOS DO LR ENTRE 2 PÓLOS OU ENTRE 2 ZEROS REAIS (OU ENTRE 1 ZERO E $\pm\infty$) DEVEM APRESENTAR PONTOS DE PARTIDA Σ QUE SATISFAÇAM A RELAÇÃO:

$$\sum_{i=1}^n \frac{1}{\sigma + p_i} = \sum_{j=1}^m \frac{1}{\sigma + z_j}$$

COM ÂNGULOS DE PARTIDA OU CHEGADA DE 90° EM RELAÇÃO AO EIXO REAL



ESSAS 6 REGRAS PERMITEM CONSTRUIR O LUGAR DAS RAÍZES DE QUALQUER SISTEMA SISO.

CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

EXEMPLO:

PILOTO AUTOMÁTICO PARA O MODO LONGITUDINAL (PITCH) DE UM AVIÃO

A FUNÇÃO DE TRANSFERÊNCIA DE MALHA ABERTA É DADA POR:

$$G(s)H(s) = \frac{K(s+a)}{s(s-b)(s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2)}$$

O SISTEMA TEM UM POLO DE MALHA ABERTA NO SEMI-PLANO DIREITO E, PROVAVELMENTE, DEVE SER APENAS CONDICIONALMENTE ESTÁVEL.

VAMOS DESENHAR O LUGAR DAS RAÍZES PARA $A=B=1$, $\zeta=0,5$ E $\omega_n=4$ E ACHAR A FAIXA DE GANHOS K PARA QUE O SISTEMA SEJA ESTÁVEL.

NO CASO:

$$G(s)H(s) = \frac{K(s+1)}{s(s-1)(s^2 + 4s + 16)}$$

$\sqrt{3}$

E O SISTEMA TEM UM ZERO EM -1 E 4 PÓLOS EM $S_1=0$, $S_2=+1$, $S_{3,4}=-2\pm 2$

CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

AS ASSÍNTOTAS SÃO 3 ($N = \text{N}^\circ \text{ PÓLOS} - \text{N}^\circ \text{ ZEROS}$):

$$\theta_k = \frac{180^\circ (2k + 1)}{4 - 1}, k = 1, 2, 3 \Rightarrow \theta_1 = 60^\circ; \theta_2 = 180^\circ; \theta_3 = -60^\circ$$

OS PONTOS DE PARTIDA PODEM SER CALCULADOS PELA FÓRMULA DA REGRA VI OU PELA EQUAÇÃO CARACTERÍSTICA:

$$1 + \frac{K(s+1)}{s(s-1)(s^2+4s+16)} = 0;$$

$$K = -\frac{s(s-1)(s^2+4s+16)}{(s+1)}$$

FAZENDO $\frac{dK}{ds} = 0$ E RESOLVENDO PARA S, OBTEM-SE 4 PONTOS, DOS QUAIS APENAS 2 REAIS.

OS PONTOS DE PARTIDA OU CHEGADA SERÃO $s_1 = +0,46$ E $s_2 = -2,22$.

MONTANDO AGORA A TABELA DE ROUTH, A PARTIR DA EQUAÇÃO CARACTERÍSTICA ACIMA:

CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

s^4	1	12	K
s^3	3	(K-16)	0
s^2	$(52-K)/3$	K	0
s^1	$(59K-K^2-832)/3(52-K)$	0	
s^0	K	0	

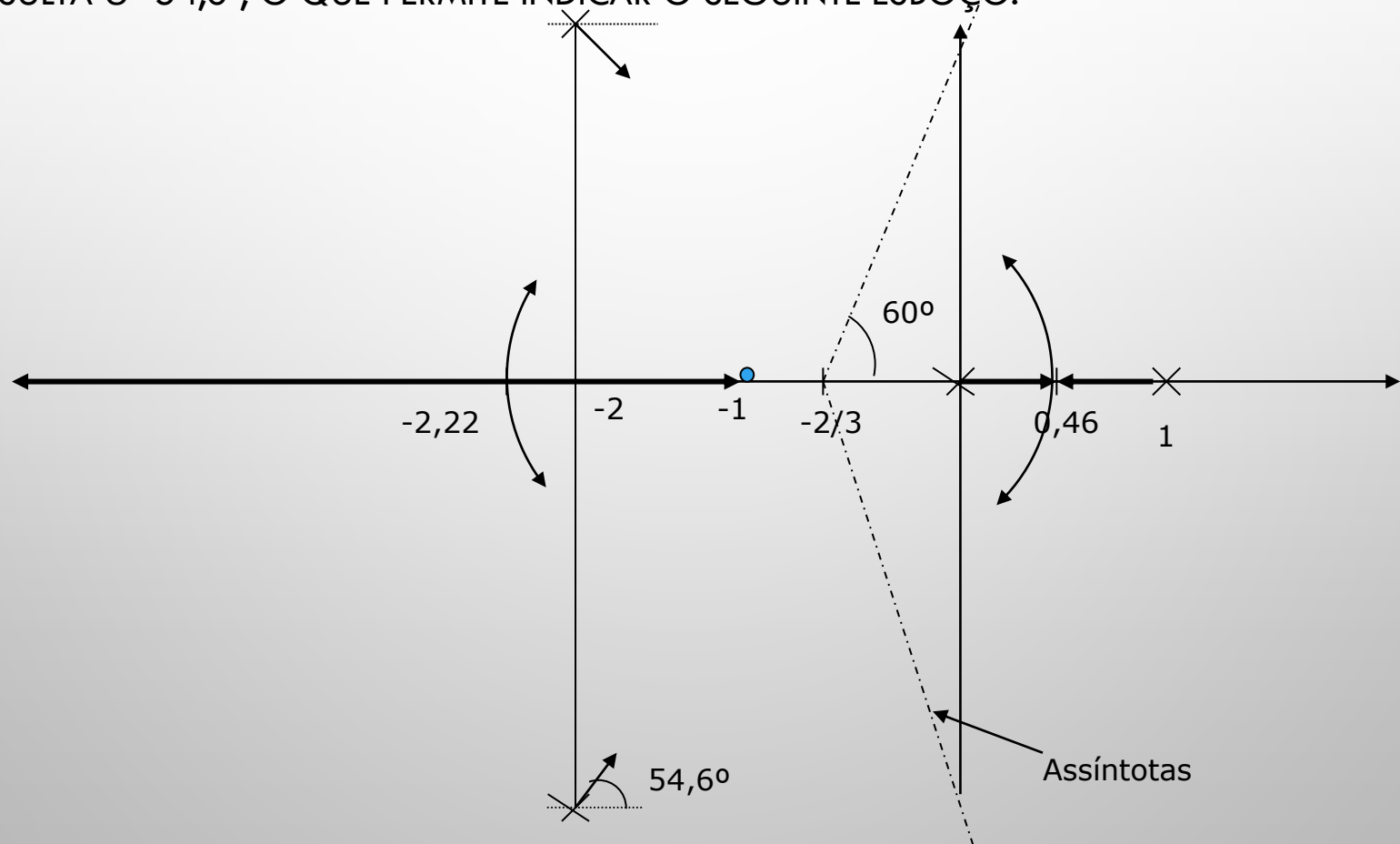
A solução da equação correspondente a s^1 resulta que o coeficiente se anula para $K=35,7$ e para $K=23,3$, indicando um duplo cruzamento do LR com o eixo imaginário. Para achar esses pontos, resolve-se:

$$\frac{(52-K)}{3}s^2 + K = 0 \Rightarrow \begin{cases} s = \pm 2,56i, K = 35,7 \\ s = \pm 1,56i, K = 23,3 \end{cases}$$

CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

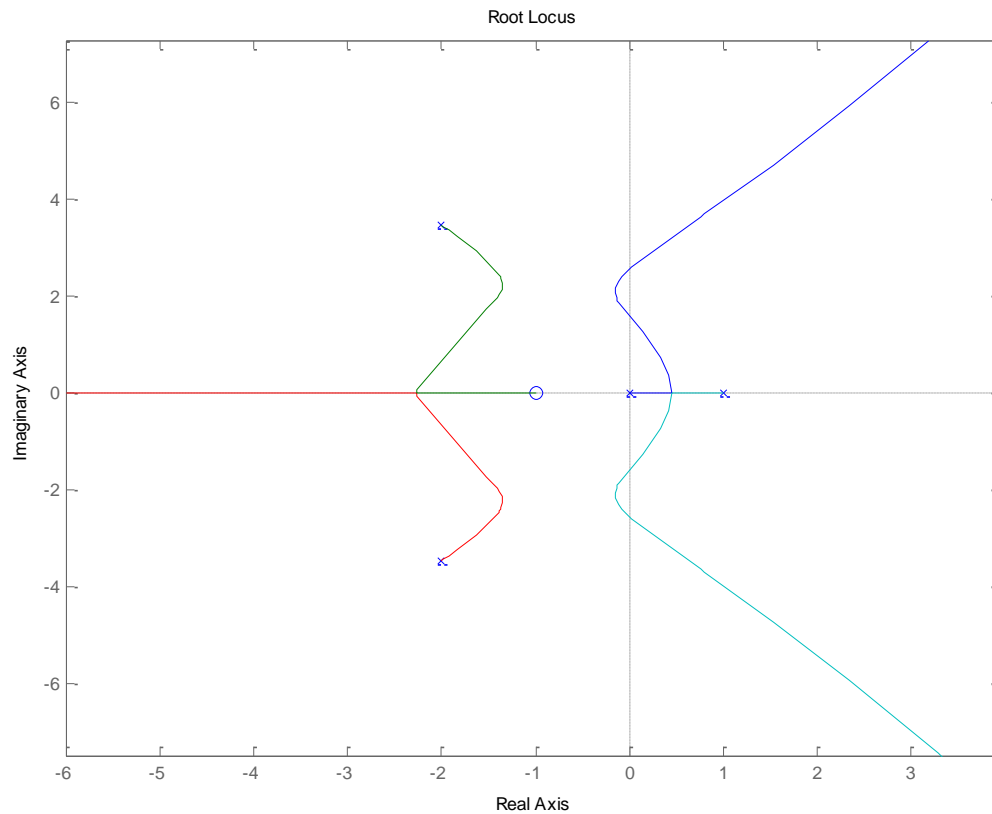
FINALMENTE, OS ÂNGULOS DE PARTIDA DOS PÓLOS COMPLEXOS PODEM SER CALCULADOS.

RESULTA $\theta=54,6^\circ$, O QUE PERMITE INDICAR O SEGUINTE ESBOÇO:



CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

NOTE QUE, NA SIMULAÇÃO DO MATLAB, OS DETALHES SÃO OMITIDOS.



CONTROLE POLI 2021 – LUGAR DAS RAÍZES

- COMANDOS DO MATLAB
- RLOCUS
- RLOCFIND
- SISOTOOL