### **Controllo Digitale**

a.a. 2007-2008

# Stabilità dei sistemi a tempo discreto

LT-Cap. 5

Ing. Federica Pascucci

#### Definizione di stabilità

$$G(z) = \frac{N(z)}{D(z)}$$

- Il sistema è asintoticamente stabile se e solo se tutte le radici del polinomio D(z), cioè i poli del sistema, si trovano all'interno della circonferenza di raggio unitario centrata nell'origine del piano Z
- Il sistema è stabile semplicemente se i poli del sistema si trovano all'interno della circonferenza di raggio unitario centrata nell'origine del piano Z tranne al più uno con modulo pari ad 1
- NB Dal momento che si tratta di sistemi lineari, tempo invarianti stabilità asintotica e stabilità BIBO coincidono.

## Criteri per determinare la stabilità

- Calcolo delle radici di D(z)
- Analisi dei coefficienti
  - Passare nel dominio w
     Criterio di Routh-Hurwitz
  - Analizzare i coefficienti di D(z)
     Criterio di Jury

#### Criterio di Routh-Hurwitz

1. Si trasforma D(z) sostituendo

$$z=\frac{1+w}{1-w}$$

2. Si analizza D(w) costruendo la tabella di Routh

#### **Trasformazione bilineare**

Per la stabilità si ha

$$|z| = \left| \frac{1+w}{1-w} \right|$$

$$= \left| \frac{1+\sigma+j\omega}{1-\sigma-j\omega} \right|$$

$$= \frac{(1+\sigma)^2 + \omega^2}{(1-\sigma)^2 + \omega^2} < 1$$

#### **Trasformazione bilineare**

#### Dalla precedente si ottiene

$$(1+\sigma)^2 + \omega^2 < (1-\sigma)^2 + \omega^2$$

$$1 + 2\sigma + \sigma^2 + \omega^2 < 1 - 2\sigma + \sigma^2 + \omega^2$$

$$\sigma < 0$$

# Criterio di Jury

Si considera

$$D(z) = a_0 z^n + a_1 z^{n-1} + a_2 z^{n-2} + \dots + a_{n-1} z + a_n$$
  
con  $a_0 > 0$ 

- Si verificano le seguenti condizioni:
  - 1.  $|a_n| < a_0$
  - 2.  $D(z)|_{z=1} > 0$

3. 
$$D(z)|_{z=-1}$$
  $\begin{cases} > 0 & n \text{ pari} \\ < 0 & n \text{ dispari} \end{cases}$   $\begin{vmatrix} |b_{n-1}| > |b_0| \\ |c_{n-2}| > |c_0| \end{cases}$  4.  $\begin{vmatrix} |c_{n-2}|| > |c_0| \\ |c_{n-2}|| > |c_0| \end{vmatrix}$ 

## Tabella di Jury

## Coefficienti di Jury

$$b_{k} = \begin{vmatrix} a_{n} & a_{n-k-1} \\ a_{0} & a_{k+1} \end{vmatrix} \qquad k = 0, 1, \dots, n-1$$

$$c_{k} = \begin{vmatrix} b_{n-1} & b_{n-k-2} \\ b_{0} & b_{k+1} \end{vmatrix} \qquad k = 0, 1, \dots, n-2$$

$$\vdots$$

$$q_{k} = \begin{vmatrix} p_{3} & p_{2-k} \\ p_{0} & p_{k+1} \end{vmatrix} \qquad k = 0, 1, 2$$