

ΚΑΝΟΝΙΚΗ ΜΟΡΦΗ ΕΛΕΓΞΙΜΟΤΗΤΑΣ

(Συστήματα μιάς εισόδου και μιάς εξόδου)

Έστω το σύστημα

$$\dot{x}(t) = Ax(t) + Bu(t)$$

Αν το σύστημα είναι ελέγξιμο τότε υπάρχει μετασχηματισμός ομοιότητας

$$x(t) = T\tilde{x}(t)$$

έτσι ώστε οι πίνακες που περιγράφουν το σύστημα με άνυσμα κατάστασης το

$$\tilde{x}(t) = T^{-1}x(t)$$

$$\frac{d}{dt}\tilde{x}(t) = \tilde{A}\tilde{x}(t) + \tilde{B}u(t)$$

$$\tilde{A} = T^{-1}AT, \quad \tilde{B} = T^{-1}B$$

να έχουν την μορφή

$$\tilde{A} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \\ -a_0 & -a_1 & -a_2 & \dots & -a_{n-1} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times n}, \quad \tilde{B} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times 1}$$

όπου $a_i \in \mathbb{R}$, $i = 0, 1, 2, \dots, n-1$ είναι οι συντελεστές του χαρακτηριστικού πολυωνύμου του A :

$$\det(sI_n - A) = s^n + a_{n-1}s^{n-1} + \dots + a_1s + a_0$$

Αντίστροφα, αν υπάρχει μετασχηματισμός ομοιότητας

$\tilde{x}(t) = T^{-1}x(t)$ έτσι ώστε οι πίνακες

$\tilde{A} = T^{-1}AT$, $\tilde{B} = T^{-1}B$ να έχουν την παραπάνω μορφή, τότε το σύστημα είναι ελέγξιμο.

Για απλούστευση του συμβολισμού της απόδειξης
έστω $n = 3$ έτσι ώστε $A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$, $B \in \mathbb{R}^{3 \times 1}$

Από το Θεώρημα Caley-Hamilton

$$A^n + a_{n-1}A^{n-1} + \dots + a_1A + a_0I_n = 0_{n,n}$$

$$\Rightarrow n = 3$$

$$A^3 + a_2A^2 + a_1A + a_0I_n = 0_{3,3}$$

\Rightarrow

$$A^3 = -a_2A^2 - a_1A - a_0I_n \Rightarrow A^3B = -a_2A^2B - a_1AB - a_0B$$

Έστω

$$T := \begin{bmatrix} B & AB & A^2B \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & 1 \\ a_2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} = PS$$

Εξ υποθέσεως $\text{rank} \begin{bmatrix} B & AB & A^2B \end{bmatrix} = 3$ και λόγω της μορφής του S , $\text{rank}S = 3$, άρα $\text{rank}T = 3$ και

$$\begin{aligned}
AT &= A \begin{bmatrix} B & AB & A^2B \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & 1 \\ a_2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \\
&= \begin{bmatrix} AB & A^2B & A^3B \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & 1 \\ a_2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \\
&= \begin{bmatrix} B & AB & A^2B \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & -a_0 \\ 1 & 0 & -a_1 \\ 0 & 1 & -a_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & 1 \\ a_2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \\
&= \begin{bmatrix} B & AB & A^2B \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -a_0 & 0 & 0 \\ 0 & a_2 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \\
&= \begin{bmatrix} B & AB & A^2B \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & 1 \\ a_2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 & -a_2 \end{bmatrix} \\
&= PS\tilde{A} = T\tilde{A}
\end{aligned}$$

$$AT = T\tilde{A} \Rightarrow \tilde{A} = T^{-1}AT$$

Επίσης

$$\begin{aligned}
T\tilde{B} &= \begin{bmatrix} B & AB & A^2B \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & 1 \\ a_2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \\
&= \begin{bmatrix} B & AB & A^2B \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = B
\end{aligned}$$

Άσκηση

Αποδείξτε το αντίστροφο.

Ελέγξιμη πραγμάτωση κανονικής ρητής συνάρτησης

Έστω η κανονική ρητή συνάρτηση

$$G(s) = \frac{n(s)}{d(s)} + D = \frac{c_q s^q + c_{q-1} s^{q-1} + \dots + c_1 s + c_0}{s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_1 s + a_0} + D, q \leq n -$$

Πρόταση Η τετράδα πινάκων

$$\tilde{A} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \\ -a_0 & -a_1 & -a_2 & \dots & -a_{n-1} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times n}, \quad \tilde{B} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times 1} \quad (2)$$

$$\tilde{C} = [c_0 \quad c_1 \quad \dots \quad c_q \quad 0 \quad 0 \quad \dots \quad 0] \in \mathbb{R}^{1 \times n}, \quad D \in \mathbb{R}$$

αποτελεί μια **ελέγξιμη πραγμάτωση** της $G(s)$ η οποία είναι **παρατηρήσιμη** αν και μόνο αν τα πολυώνυμα

$$d(s) = s^n + a_{n-1}s^{n-1} + \dots + a_1s + a_0$$

και

$$n(s) = c_q s^q + c_{q-1}s^{q-1} + \dots + c_1s + c_0$$

είναι **πρώτα μεταξύ τους**.

Απόδειξη

Θεωρήστε τον χαρακτηριστικό πίνακα του \tilde{A} :

$$sI_n - \tilde{A} = \begin{bmatrix} s & -1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & s & -1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & s & -1 \\ a_0 & a_1 & a_2 & \dots & s + a_{n-1} \end{bmatrix}$$

και έστω

$$S(s) := \begin{bmatrix} 1 \\ s \\ s^2 \\ \vdots \\ s^{n-1} \end{bmatrix}$$

Τότε έχουμε την ταυτότητα

$$(sI_n - \tilde{A})S(s) = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ d(s) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix} d(s)$$

\Rightarrow

$$(sI_n - \tilde{A})^{-1} \tilde{B} = \frac{1}{d(s)} S(s)$$

$$\Rightarrow \tilde{C} (sI_n - \tilde{A})^{-1} \tilde{B} = \frac{1}{d(s)} [c_0 \quad c_1 \quad \dots \quad c_q \quad 0 \quad 0 \quad \dots \quad 0] \begin{bmatrix} 1 \\ s \\ s^2 \\ \vdots \\ s^{n-1} \end{bmatrix}$$

$$= \frac{n(s)}{d(s)}$$

και άρα οι πίνακες στην (2) αποτελούν πραγμάτωση η οποία είναι ελέγξιμη λόγω του παραπάνω.

Η πραγμάτωση (2) είναι παρατηρήσιμη αν

$$\text{rank} \begin{bmatrix} sI_n - \tilde{A} \\ \tilde{C} \end{bmatrix} = n \quad \forall s \in \text{sp} \{ \tilde{A} \} = \{ \lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n \}$$

όπου $sp\{\tilde{A}\} = \{\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n\}$ είναι το σύνολο των ιδιοτιμών του \tilde{A} (τις οποίες για απλούστευση θεωρούμε ότι έχουν όλες πολλαπλότητα 1.)

Δηλαδή

$$\tilde{A}u_i = \lambda_i u_i, \quad i = 1, 2, \dots, n$$

Προφανώς αν λ_i είναι ιδιοτιμή του \tilde{A} από την

$$(sI_n - \tilde{A})S(s) = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ d(s) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix} d(s)$$

για $s = \lambda_i$

$$\begin{aligned}
(\lambda_i I_n - \tilde{A})S(\lambda_i) &= \begin{bmatrix} \lambda_i & -1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_i & -1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \lambda_i & -1 \\ a_0 & a_1 & a_2 & \dots & \lambda + a_{n-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ \lambda_i \\ \lambda_i^2 \\ \vdots \\ \lambda_i^{n-1} \end{bmatrix} \\
&= \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ d(\lambda_i) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}
\end{aligned}$$

$$(\lambda_i I_n - \tilde{A})S(\lambda_i) = 0$$

$$\tilde{A}S(\lambda_i) = \lambda_i S(\lambda_i)$$

και άρα το

$$u_i = S(\lambda_i) = \begin{bmatrix} 1 \\ \lambda_i \\ \lambda_i^2 \\ \vdots \\ \lambda_i^{n-1} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^n$$

είναι το αντίστοιχο ιδιοάνυσμα.

Η πραγμάτωση (2) είναι παρατηρήσιμη αν

$$\text{rank} \begin{bmatrix} \lambda_i I_n - \tilde{A} \\ \tilde{C} \end{bmatrix} = n \quad \forall \lambda_i \in \text{sp} \{ \tilde{A} \} = \{ \lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n \}$$

ισοδύναμα η πραγμάτωση (2) είναι παρατηρήσιμη αν

$$\begin{bmatrix} \lambda_i I_n - \tilde{A} \\ \tilde{C} \end{bmatrix} S(\lambda_i) = \begin{bmatrix} \lambda_i I_n - \tilde{A} \\ \tilde{C} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ \lambda_i \\ \lambda_i^2 \\ \vdots \\ \lambda_i^{n-1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ d(\lambda_i) \\ c(\lambda_i) \end{bmatrix} \neq \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

\Leftrightarrow

$d(s), c(s)$ δεν έχουν κοινές ρίζες, δηλαδή είναι πρώτα μεταξύ τους.

Άσκηση Διατυπώστε και αποδείξτε τα αντίστοιχα με τα παραπάνω για μια **κανονική μορφή παρατηρησιμότητας**

$$\hat{A} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & \dots & -a_0 \\ 1 & 0 & 0 & \dots & -a_1 \\ 0 & 1 & 0 & \dots & -a_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \dots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & -a_{n-1} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times n}, \quad \hat{B} = \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \\ \vdots \\ c_q \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times 1}$$

$$\hat{C} = [0 \ 0 \ \dots \ 0 \ 0 \ 0 \ \dots \ 0] \in \mathbb{R}^{1 \times n}, \quad D \in \mathbb{R}$$

Δημιουργήθηκε την 15/4/2003 1:37 AM Δημιουργήθηκε από A. Vardoulakis