

MRAC stavový

Obsah

1 Stavový regulátor	1
2 MRAC so stavovou štruktúrou riadenia	4
2.1 Frobeniov kanonický tvar matice A	4
2.2 Model riadeného systému a referenčný model	4
2.3 Zákon riadenia	5
2.4 Zákon adaptácie	5
2.5 Súhrn	8
3 Príklad – systém 2. rádu	8
4 Cvičenie šieste	10
Otázky a úlohy	12

V tejto časti využijeme pri návrhu mechanizmu adaptácie Lyapunovovu teóriu stability. Najprv je však potrebné opísať neadaptívny riadiaci systém, ktorý neskôr doplníme zákonom adaptácie.

1 Stavový regulátor

Uvažujme riadený systém, ktorý je zadaný nasledujúcou sústavou rovníc

$$\dot{x}_1 = x_2 \quad x_1(0) = 0 \quad (1a)$$

$$\dot{x}_2 = -a_1 x_2 - a_0 x_1 + b_0 u \quad x_2(0) = 0 \quad (1b)$$

$$y = x_1 \quad (1c)$$

kde $y(t)$ je výstupná veličina riadeného systému, $u(t)$ je vstupná veličina (akčný zásah), $x_1(t)$, $x_2(t)$ sú stavové veličiny systému a a_0 , a_1 , b_0 sú reálne konštanty – parametre riadeného systému. Rovnice (1) je možné zapísať v maticovom tvare:

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ b_0 \end{bmatrix} u \quad (2a)$$

$$y = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad (2b)$$

Tvar (2) budeme nazývať *opis v stavovom priestore* (alebo skratene: stavový opis). Vstupno výstupný opis systému (1) v tvare prenosovej funkcie je

$$\frac{y(s)}{u(s)} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \left(s \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 \end{bmatrix} \right)^{-1} \begin{bmatrix} 0 \\ b_0 \end{bmatrix} = \frac{b_0}{s^2 + a_1 s + a_0} \quad (3)$$

Navrhujeme *stavový regulátor*, ktorý zabezpečí, že stavový opis uzavretého regulačného obvodu sa zhoduje so stavovým opisom referenčného modelu. Inými slovami, nech priebeh stavových veličín URO, ktorými sú stavové veličiny riadeného systému, je zhodný s priebehom stavových veličín referenčného modelu. Uvažujme

teda referenčný model s rovnakým počtom veličín (stavových, výstupných, vstupných) ako riadený systém v tvare

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_{1m} \\ \dot{x}_{2m} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -a_{0m} & -a_{1m} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{1m} \\ x_{2m} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ b_{0m} \end{bmatrix} r \quad (4a)$$

$$y_m = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{1m} \\ x_{2m} \end{bmatrix} \quad (4b)$$

kde $y_m(t)$ je výstupná veličina referenčného modelu, $r(t)$ je referenčný signál (podobne ako žiadaná hodnota), $x_{1m}(t)$, $x_{2m}(t)$ sú stavové veličiny referenčného modelu a a_{0m} , a_{1m} , b_{0m} sú reálne konštanty – parametre referenčného modelu.

Stavový regulátor (stavový zákon riadenia) v tvare

$$u = \begin{bmatrix} k_1 & k_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + l r \quad (5)$$

kde k_1 , k_2 , l sú reálne konštanty – parametre regulátora (zosilnenia regulátora) spĺňajú danú úlohu ako plynú z nasledujúceho.

Dosadením zákona riadenia (5) do stavového opisu riadeného systému (2) sa získa stavový opis uzavretého regulačného obvodu v tvare

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ b_0 \end{bmatrix} \left(\begin{bmatrix} k_1 & k_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + l r \right) \quad (6a)$$

$$y = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad (6b)$$

a po úpravách (rovnicu výstupnej veličiny neuvádzame, pretože sa nemení)

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \left(\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ b_0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} k_1 & k_2 \end{bmatrix} \right) \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ b_0 \end{bmatrix} l r \quad (7)$$

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \left(\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ b_0 k_1 & b_0 k_2 \end{bmatrix} \right) \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ b_0 l \end{bmatrix} r \quad (8)$$

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -a_0 + b_0 k_1 & -a_1 + b_0 k_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ b_0 l \end{bmatrix} r \quad (9)$$

Ak žiadame $x_1 = x_{1m}$ a $x_2 = x_{2m}$ potom z porovnania (9) a (4a) plynú

$$-a_0 + b_0 k_1 = -a_{0m} \quad (10a)$$

$$-a_1 + b_0 k_2 = -a_{1m} \quad (10b)$$

$$b_0 l = b_{0m} \quad (10c)$$

odkiaľ

$$k_1 = \frac{-a_{0m} + a_0}{b_0} \quad (11a)$$

$$k_2 = \frac{-a_{1m} + a_1}{b_0} \quad (11b)$$

$$l = \frac{b_{0m}}{b_0} \quad (11c)$$

sú parametre regulátora (5), ktoré spĺňajú cieľ.

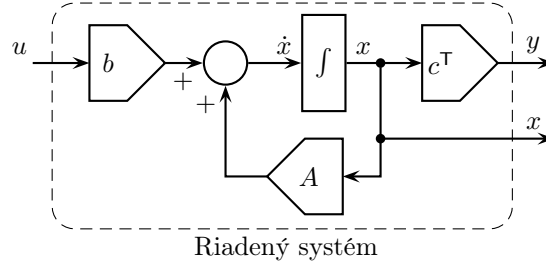
Vyššie uvedené sa zvyčajne zapisuje v kratšom tvare nasledovne. Uvažujeme riadený systém v tvare

$$\dot{x} = Ax + bu \quad (12a)$$

$$y = c^T x \quad (12b)$$

pričom ak v tomto tvare zapisujeme sústavu rovníc (1) potom

$$x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 \end{bmatrix} \quad b = \begin{bmatrix} 0 \\ b_0 \end{bmatrix} \quad c = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$



Obr. 1: Bloková schéma systému (12)

Pre prepočet opisu v stavovom priestore (12) na vstupno-výstupný opis v tvare prenosovej funkcie platí vzťah

$$\frac{y(s)}{u(s)} = c^T (sI - A)^{-1} b \quad (13)$$

Systém rovníc (12) možno vyjadriť blokovou schémou na Obr. 1. Podobne referenčný model

$$\dot{x}_m = A_m x_m + b_m r \quad (14a)$$

$$y_m = c_m^T x_m \quad (14b)$$

kde v predchádzajúcom príklade

$$x_m = \begin{bmatrix} x_{1m} \\ x_{2m} \end{bmatrix} \quad A_m = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -a_{0m} & -a_{1m} \end{bmatrix} \quad b_m = \begin{bmatrix} 0 \\ b_{0m} \end{bmatrix} \quad c_m = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Zákon riadenia stavového regulátora má vo všeobecnosti tvar

$$u = k^T x + l r \quad (15)$$

kde k^T je vektor parametrov (zosilnení) spätnoväzbového člena a v predchádzajúcom príklade $k^T = [k_1 \ k_2]$ a l zosilnenie dopredného člena. V niektorých prípadoch je výhodné zapísať zákon riadenia v tvare

$$u = \Theta^T \omega \quad (16)$$

kde Θ je vektor parametrov zákona riadenia a ω je tzv. signálny vektor (vektor obsahujúci signály). V predchádzajúcom príklade je $\Theta^T = [k^T \ l]$ a $\omega^T = [x^T \ r]$. Do tvaru (16) je možné zapísať v podstate akýkoľvek zákon riadenia (regulátor).

Uzavretý regulačný obvod so stavovým regulátorom:

$$\dot{x} = Ax + b(k^T x + l r) \quad (17a)$$

$$y = c^T x \quad (17b)$$

Po úprave

$$\dot{x} = (A + b k^T) x + b l r \quad (18)$$

Parametre stavového regulátora sa získajú riešením sústavy algebraických rovníc v tvare

$$A + b k^T = A_m \quad (19a)$$

$$b l = b_m \quad (19b)$$

Tieto rovnice sa v adaptívnom riadení nazývajú *podmienky zhody*. Ich splnenie znamená, že URO sa správa rovnako ako referenčný model, a to je cieľom riadenia.

Ďalšou úpravou, v ktorej využijeme funkciu `pinv()`, v rovnakom význame ako sa používa v MATLAB-e, možno priamo vyjadriť parametre stavového regulátora v tvare

$$k^T = \text{pinv}(b) (A_m - A) \quad l = \text{pinv}(b) b_m$$

2 MRAC so stavovou štruktúrou riadenia

V tejto časti odvodíme adaptívny algoritmus riadenia, ktorý sa zaraďuje do triedy Priame adaptívne riadenie. Pripomeňme Priame adaptívne riadenie:

Model riadeného systému je parametrizovaný pomocou ideálnych parametrov zákona riadenia. To znamená, že rovnica modelu riadeného systému je vyjadrená tak, že obsahuje ideálne parametre zákona riadenia. Pretože najmä tieto parametre sú neznáme, sú priebežne identifikované – adaptované. Výstupom priebežnej identifikácie (zákona adaptácie) sú teda priamo parametre zákona riadenia. Nie je potrebný medzivýpočet ako v prípade nepriameho adaptívneho riadenia.

Pri odvodení zákona riadenia sa v tejto časti bude využívať Ljapunovova priama metóda na rozdiel od využitia gradientného prístupu (aký sa využíva pri MIT pravidle - ktoré sme my nazvali ako MRAC gradientný).

2.1 Frobeniov kanonický tvar matice A

V tomto prípade uvažujeme zákon riadenia v tvare *stavového regulátora*. To znamená, že predpokladáme riadený systém, ktorého model má štruktúru vhodnú pre použitie práve stavového regulátora. Presnejšie, ak v SISO systéme, napr. (12), opísanom v stavovom priestore má matica A istú kanonickú formu — nazývanú *Frobeniov kanonický tvar matice*, tak existuje riešenie podmienok zhody, akými sú (19). Ak matica A nemá Frobeniov kanonický tvar potom nie je možné splniť podmienky zhody, a teda nie je možné navrhnúť – vypočítať parametre stavového regulátora. Frobeniov kanonický tvar matice vo všeobecnosti je:

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \ddots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \ddots & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 & -a_2 & \cdots & -a_{n-2} & -a_{n-1} \end{bmatrix} \quad (20)$$

Ak poznáme hodnoty parametrov matíc A , b , c , potom je možné prepočítať ľubovoľný tvar matice A do Frobeniovho kanonického tvaru.

Avšak, v adaptívnom riadení sa predpokladá, že parametre systému a teda aj matice A sú neznáme. Preto nie je možné uskutočniť prepočet do Frobeniovho kanonického tvaru – nie je možné nájsť transformačnú maticu. Z toho vyplýva, že MRAC so stavovou štruktúrou riadenia možno použiť napríklad vtedy, keď prirodzeným tvarom modelu riadeného systému je taký, že A má Frobeniov kanonický tvar. Zároveň, samozrejme, stavový vektor musí byť merateľný.

2.2 Model riadeného systému a referenčný model

Uvažujme riadený systém, ktorého model má tvar

$$\dot{x} = Ax + bu \quad (21a)$$

$$y = c^T x \quad (21b)$$

kde

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 \end{bmatrix} \quad b = \begin{bmatrix} 0 \\ b_0 \end{bmatrix} \quad c = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

ďalej, $y(t)$ je výstupná veličina riadeného systému, $u(t)$ je vstupná veličina, x je vektor stavových veličín a a_0 , a_1 , b_0 sú *neznáme* parametre riadeného systému, ale znamienko parametra b_0 je známe.

Cieľom riadenia je zvoliť vhodný algoritmus riadenia, taký že všetky signály uzavretej regulačnej slučky sú ohraničené a stavový vektor x sleduje stavový vektor

referenčného modelu x_m daného v tvare

$$\dot{x}_m = A_m x_m + b_m r \quad (22a)$$

$$y_m = c_m^T x_m \quad (22b)$$

kde

$$A_m = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -a_{0m} & -a_{1m} \end{bmatrix} \quad b_m = \begin{bmatrix} 0 \\ b_{0m} \end{bmatrix} \quad c_m = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

kde $y_m(t)$ je vystupná veličina referenčného modelu a a_{0m} , a_{1m} , b_{0m} sú reálne konštanty – parametre referenčného modelu, ktoré závisia od požiadaviek na správanie sa URO. Referenčný signál $r(t)$ je ohraničený, po častiach spojitý a predpokladá sa, že je zvolený tak (spolu s a_{0m} , a_{1m} , b_{0m}), že priebeh x_m reprezentuje želanú reakciu riadeného systému.

2.3 Zákon riadenia

Ako je známe z časti 1, zákon riadenia v tvare

$$u = k^* x + l^* r \quad (23)$$

zabezpečí, že priebeh stavových veličín URO, ktorými sú stavové veličiny riadeného systému, je zhodný s priebehom stavových veličín referenčného modelu ak sú parametre vypočítané z rovníc — z podmienok zhody

$$A + b k^{*\top} = A_m \quad (24a)$$

$$b l^* = b_m \quad (24b)$$

Pretože matice A a b obsahujú prvky s neznámou hodnotou, tak zákon riadenia (23) nemôže byť použitý, pretože nie je možné určiť jeho parametre (zosilnenia). Namiesto (23) použijeme zákon riadenia

$$u = k^T(t)x + l(t)r \quad (25)$$

kde $k(t)$, $l(t)$ sú odhadmi ideálnych parametrov k^* , l^* v každom čase t . Je potrebné nájsť *Zákon adaptácie*, ktorý bude priebežne generovať hodnoty $k(t)$, $l(t)$ tak aby cieľ riadenia bol splnený.

2.4 Zákon adaptácie

Prvým krokom pri odvodení zákona adaptácie je parametrizácia riadeného systému pomocou ideálnych parametrov zákona riadenia. Jednoduchým pripočítaním a odpočítaním ideálneho vstupného výrazu $+b k^{*\top} x + b l^* r$, ktorý vyplýva z ideálneho zákona riadenia (23) získame

$$\dot{x} = A x + b k^{*\top} x + b l^* r - b k^{*\top} x - b l^* r + b u \quad (26)$$

Pretože $A + b k^{*\top} = A_m$ máme

$$\dot{x} = A_m x + b l^* r + b \left(u - k^{*\top} x - l^* r \right) \quad (27)$$

Definujme tzv. *stavovú adaptačnú odchýlku*

$$e = x - x_m \quad (28)$$

potom

$$\dot{x} - \dot{x}_m = A_m (x - x_m) + b l^* r - b l^* r + b \left(u - k^{*\top} x - l^* r \right) \quad (29a)$$

$$\dot{e} = A_m e + b \left(u - k^{*\top} x - l^* r \right) \quad (29b)$$

a pri využití všeobecného zápisu zákona riadenia v tvare (16), kde zavedieme $\Theta^{*\top} = [k^{*\top} \quad l^{*\top}]$ a $\omega^\top = [x^\top \quad r]$

$$\dot{e} = A_m e + b \left(u - \Theta^{*\top} \omega \right) \quad (30)$$

Rovnica (30) teraz predstavuje model riadeného systému parametrizovaný pomocou ideálnych parametrov zákona riadenia, od ktorého sú zavedením stavovej adaptačnej odchýlky odčítané známe zložky signálu stavových signálov, ktoré vznikli pripočítaním ideálnych vstupných výrazov (tieto zložky sú známe a hlavne ohraničené a teda stabilné). Neznámymi parametrami rovnice (30) sú vektor Θ^* ale aj vektor b . Hodnoty týchto neznámych vektorov možno získať ich priebežnou identifikáciou.

Rovnica (30) predstavuje skutočný neznámy systém. Zostavíme model rovnice (30) s rovnakou štruktúrou ako rovnica (30), pričom skutočné signály a parametre sú nahradené ich odhadmi

$$\dot{\hat{e}} = A_m \hat{e} + \hat{b} \left(u - \Theta^\top(t) \omega \right) \quad (31)$$

Vstupnými signálmi rovnice (31) sú ω a u . Tieto sú rovnaké aké vstupujú do skutočnej (modelovanej) rovnice (30). Odhadmi neznámych parametrov sú vektor \hat{b} a už vyššie nepriamo zavedený vektor $\Theta(t)$, kde zdôrazňujeme, že ide o funkciu času, pretože sa odhaduje v každom čase t . Je zrejmé, že cieľom identifikácie, je nájsť (identifikovať) také parametre \hat{b} a $\Theta(t)$, pri ktorých sa bude odhad adaptačnej odchýlky \hat{e} zhodovať so „skutočnou“ adaptačnou odchýlkou e . O tom či sa zhodujú hovorí *chyba odhadu* $\varepsilon = e - \hat{e}$.

Avšak, vstup u je daný zákonom riadenia (25), čo možno zapísať v tvare $u = \Theta^\top(t) \omega$. Súčasne začiatkový stav odhadu \hat{e} je prirodzene zvolený ako nulový $\hat{e}(0) = 0$. To znamená (dosadením za u do (31)), že $\dot{\hat{e}} = 0; \forall t$ a preto $\varepsilon = e$. Preto pre priebežnú identifikáciu nie je potrebné generovať signál \hat{e} , namiesto neho možno použiť priamo adaptačnú odchýlku e . Navyše, pretože nie je potrebný \hat{e} tak nie je potrebný ani odhad vektora \hat{b} .

Dosadením $u = \Theta^\top(t) \omega$ do (31) máme

$$\dot{e} = A_m e + b \left(\Theta^\top(t) \omega - \Theta^{*\top} \omega \right) \quad (32)$$

V tomto bode zavedieme chybu nastavenia parametrov zákona riadenia θ

$$\theta = \Theta(t) - \Theta^* \quad (33)$$

potom

$$\dot{e} = A_m e + b \left(\theta^\top \omega \right) \quad (34)$$

Zostavenie diferenciálnej rovnice (34), ktorá dáva do vzťahu chybu odhadu (identifikácie), ktorou je jednoducho adaptačná odchýlka e , a chybu nastavenia parametrov zákona riadenia θ , je významným krokom pri odvodení zákona adaptácie pre priebežné adaptovanie prvkov vektora $\Theta(t)$.

Predpokladáme, že štruktúra zákona adaptácie je daná diferenciálnou rovnicou, všeobecne zapísanou v tvare

$$\dot{\theta} = f(e, \omega) \quad (35)$$

kde funkcia f má byť určená (je predmetom návrhu). Zákon adaptácie určíme tak, aby systém tvorený diferenciálnymi rovnicami (34) a (35) mal stabilný rovnovážny bod v $e = 0$ a $\theta = 0$, teda v začiatku spoločného priestoru vektora adaptačnej odchýlky e a chyby parametrov θ .

Zvoľme kandidáta na Lyapunovovu funkciu v tvare

$$V = e^\top P e + |b_0| \left(\theta^\top \Gamma^{-1} \theta \right) \quad (36)$$

kde $\Gamma^{-1} = (\Gamma^{-1})^\top > 0$ je ľubovoľná, *diagonálna*, kladne definitná matica zodpovedajúceho rozmeru a $P = P^\top > 0$ spĺňa Lyapunovovu rovnicu

$$A_m^\top P + P A_m = -Q \quad (37)$$

kde A_m je matica stabilného systému (referenčného modelu) a $Q = Q^T > 0$ je ľubovoľná symetrická kladne definitná matica rovnakého rozmeru ako A_m . Zápisom $|b_0|$ značíme absolútnu hodnotu parametra b_0 .

Každý z členov pravej strany rovnice (36) je tzv. *kvadratická forma*, čo znamená, že je to maticovo zapísaný polynóm. Napríklad v tomto prípade

$$e^T P e = [e_1 \quad e_2] \begin{bmatrix} p_1 & 0 \\ 0 & p_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e_1 \\ e_2 \end{bmatrix} = p_1 e_1^2 + p_2 e_2^2 \quad (38)$$

kde sme pre jednoduchosť predpokladali, že P je diagonálna (Rovnako sa však dá postupovať aj pri plnej matici pričom sa ukáže to isté). Príklad (38) predstavuje polynóm, kde vstupnými premennými sú e_1, e_2 a koeficientami polynómu sú p_1 a p_2 . Je zrejmé, že „výstupom“ polynómu (38) je skalárna hodnota. e_1 a e_2 sú funkciou času. Časová derivácia výrazu (38) je

$$\frac{d(p_1 e_1^2(t) + p_2 e_2^2(t))}{dt} = 2p_1 e_1(t) \dot{e}_1(t) + 2p_2 e_2(t) \dot{e}_2(t) \quad (39)$$

Výraz (39) je evidentne možné zapísať v rôznych (maticových) tvaroch

$$2e^T P \dot{e} = 2\dot{e}^T P e = \dot{e}^T P e + e^T P \dot{e} \quad (40)$$

Podobne možno ukázať vlastnosti všetkých členov (kvadratických foriem) rovnice (36).

Časová derivácia \dot{V} pozdĺž trajektórie systému (34), (35) je

$$\dot{V} = \dot{e}^T P e + e^T P \dot{e} + |b_0| (\dot{\theta}^T \Gamma^{-1} \theta + \theta^T \Gamma^{-1} \dot{\theta}) \quad (41)$$

Funkcia V a aj jej derivácia \dot{V} sú skalárne funkcie, myslíme tým, že ich závisle premenná („výstupná hodnota“) je skalár, pričom nezávisle premenná („vstupná/é hodnota/y“) môže byť aj vektor.

Pokračujeme v úprave derivácie \dot{V}

$$\dot{V} = \dot{e}^T P e + e^T P \dot{e} + |b_0| (2\theta^T \Gamma^{-1} \dot{\theta}) \quad (42)$$

Dosadením za \dot{e} (34) a dosadením $\dot{e}^T = e^T A_m^T + \omega^T \theta b^T$ do (42)

$$\dot{V} = (e^T A_m^T + \omega^T \theta b^T) P e + e^T P (A_m e + b \theta^T \omega) + |b_0| (2\theta^T \Gamma^{-1} \dot{\theta}) \quad (43)$$

$$\dot{V} = e^T A_m^T P e + \omega^T \theta b^T P e + e^T P A_m e + e^T P b \theta^T \omega + |b_0| (2\theta^T \Gamma^{-1} \dot{\theta}) \quad (44)$$

$$\dot{V} = e^T (A_m^T P + P A_m) e + \omega^T \theta b^T P e + e^T P b \theta^T \omega + |b_0| (2\theta^T \Gamma^{-1} \dot{\theta}) \quad (45)$$

Platí (podobne ako (40)) $\omega^T \theta b^T P e + e^T P b \theta^T \omega = 2e^T P b \theta^T \omega$, preto

$$\dot{V} = e^T (-Q) e + 2e^T P b \theta^T \omega + |b_0| (2\theta^T \Gamma^{-1} \dot{\theta}) \quad (46)$$

Prvý člen v derivácii \dot{V} (46) je záporne definitný. Zvyšné dva členy nie sú definitné. Ak by sa tieto členy v rovnici (46) nenachádzali, potom by uvažovaný systém bol stabilný. Tieto členy sa v rovnici (46) nachádzajú nebudú ak ich súčet bude nulový. Teda

$$0 = 2e^T P b \theta^T \omega + 2|b_0| \theta^T \Gamma^{-1} \dot{\theta} \quad (47a)$$

$$2|b_0| \theta^T \Gamma^{-1} \dot{\theta} = -2e^T P b \theta^T \omega \quad (47b)$$

Platí $b = q \text{sign}(b_0) |b_0|$, kde $q = [0 \quad \dots \quad 0 \quad 1]^T$ pričom q má rovnaký rozmer ako b . Potom

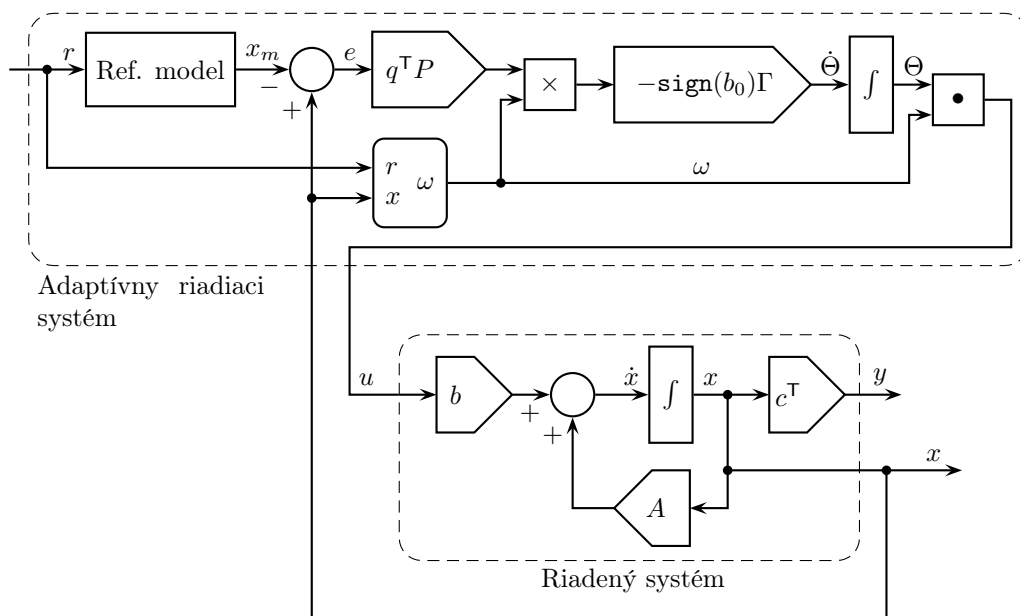
$$2|b_0| \theta^T \Gamma^{-1} \dot{\theta} = -2e^T P q \text{sign}(b_0) |b_0| \theta^T \omega \quad (48a)$$

$$\Gamma^{-1} \dot{\theta} = -e^T P q \text{sign}(b_0) \omega \quad (48b)$$

$$\dot{\theta} = -\Gamma e^T P q \text{sign}(b_0) \omega \quad (48c)$$

Čím sme našli hľadanú funkciu f z rovnice (35). Samotný zákon adaptácie vyplýva z úvahy, že $\theta = \Theta(t) - \Theta^*$, to znamená že $\dot{\theta} = \dot{\Theta}(t) - \dot{\Theta}^*$. Avšak $\Theta^* = \text{konšt.}$ a teda $\dot{\Theta}^* = 0$. Preto $\dot{\theta} = \dot{\Theta}(t)$ a konečne zákon adaptácie je

$$\dot{\Theta} = -\text{sign}(b_0) \Gamma e^T P q \omega \quad (49)$$



Obr. 2: Bloková schéma MRAC so stavovou štruktúrou riadenia

2.5 Súhrn

Zhrnutie návrhu Adaptívneho riadenia s referenčným modelom so stavovou štruktúrou zákona riadenia je v Tabuľke 1. Bloková schéma celého systému je na Obr. 2.

3 Príklad – systém 2. rádu

Uvažujme systém, ktorý je zadaný nasledujúcou sústavou rovníc

$$\dot{x}_1 = x_2 \quad x_1(0) = 0 \quad (50a)$$

$$\dot{x}_2 = -2x_2 - x_1 + 0,5u \quad x_2(0) = 0 \quad (50b)$$

$$y = x_1 \quad (50c)$$

Tabuľka 1: MRAC so stavovou štruktúrou riadenia — Zhrnutie

Riadený systém	$\dot{x} = Ax + bu$ $y = c^T x$
Referenčný model	$\dot{x}_m = A_m x_m + b_m r$ $y_m = c_m^T x_m$
Zákon riadenia	$u = k^T x + l r$
Podmienky zhody	$A_m = A + b k^{*T}$ $b_m = b l^*$
Parametrizácia riadeného systému	$\dot{x} = A_m x + b l^* r + b \left(u - k^{*T} x - l^* r \right)$
Dynamika adaptačnej odchýlky a odchýlky parametrov zákona riadenia	$\dot{e} = A_m e + b (\theta^T \omega)$ $\dot{\theta} = f(e, \omega)$
Zákon adaptácie	$\dot{\Theta} = -\text{sign}(b_0) \Gamma e^T P q \omega$

Rovnice (50) je možné zapísať v maticovom tvare:

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0,5 \end{bmatrix} u \quad (51a)$$

$$y = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad (51b)$$

Ide o SISO systém 2. rádu, kde prvá stavová veličina je zároveň aj výstupnou veličinou a znamienko jediného nenulového prvku vektora b , teda parametra b_0 je + (kladné).

Pre zadaný riadený systém navrhujeme adaptívne riadenie s referenčným modelom so stavovou štruktúrou zákona riadenia, pričom referenčný model je v tvare

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_{1m} \\ \dot{x}_{2m} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{1m} \\ x_{2m} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \end{bmatrix} r \quad (52a)$$

Označme ako zvyčajne

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & -2 \end{bmatrix} \quad b = \begin{bmatrix} 0 \\ 0,5 \end{bmatrix} \quad A_m = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} \quad b_m = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \end{bmatrix}$$

Je evidentné, že zákon riadenia – stavový regulátor, má v tomto prípade tvar

$$u = \begin{bmatrix} k_1 & k_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + l r \quad (53)$$

kde k_1 , k_2 , l sú neznáme parametre regulátora (zosilnenia regulátora), ktoré sa budú adaptovať tak aby sa priebeh stavových veličín uzavretého regulačného obvodu zhodoval s priebehom stavových veličín referenčného modelu.

Ideálne parametre zákona riadenia sú

$$\begin{bmatrix} k_1^* & k_2^* \end{bmatrix} = \text{pinv}(b) (A_m - A) = \begin{bmatrix} -2 & -2 \end{bmatrix} \quad (54)$$

$$l^* = \text{pinv}(b) b_m = 4 \quad (55)$$

Všeobecný tvar zákona adaptácie je

$$\dot{\Theta} = -\text{sign}(b_0) \Gamma e^T P q \omega \quad (56)$$

kde $P = P^T > 0$ spĺňa Lyapunovovu rovnicu $A_m^T P + P A_m = -Q$ kde $Q = Q^T > 0$ je ľubovoľná symetrická kladne definitná matica rovnakého rozmeru ako A_m . Zvoľme napríklad

$$Q = \begin{bmatrix} 10 & 12,5 \\ 12,5 & 25 \end{bmatrix}$$

Maticu P získame riešením Lyapunovovej rovnice príkazom MATLAB-u

$$P = \text{lyap}(A_m^T, Q^T) = \begin{bmatrix} 5 & 2,5 \\ 2,5 & 5 \end{bmatrix} \quad (57)$$

Vektor q má len posledný prvok rovný jednej, ostatné sú nulové, a rozmer má rovnaký ako vektor b , teda

$$q = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \quad (58)$$

Výsledkom vynásobenia vektora signálov $e^T = [e_1 \ e_2]$, matice P a vektora q je skalár (jednoducho signál s rozmerom 1×1), ktorý keď sa vynásobí so signálnym vektorom ω , ktorý obsahuje tri signály

$$\omega = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ r \end{bmatrix} \quad (59)$$

tak výsledkom je opäť stĺpcový vektor obsahujúci tri signály.

Adaptujeme tri parametre a výstupom zákona adaptácie sú derivácie týchto troch parametrov

$$\dot{\Theta} = \begin{bmatrix} \dot{k}_1 \\ \dot{k}_2 \\ \dot{i} \end{bmatrix} \quad (60)$$

Preto ak matica $\Gamma^{-1} = (\Gamma^{-1})^T > 0$ je ľubovoľná, *diagonálna*, kladne definitná, potom je taká aj matica Γ a v tomto prípade musí mať rozmer 3×3 . Zvoľme

$$\Gamma = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (61)$$

Pre získanie okamžitých hodnôt parametrov zákona riadenia je potrebné integrovať výstup zákona adaptácie

$$\Theta = \int \dot{\Theta} dt \quad (62)$$

Integrátor môže mať nastavené tzv. začiatočné podmienky. V tomto prípade tieto predstavujú začiatočné hodnoty adaptovaných parametrov. Ak sú začiatočné hodnoty parametrov nastavené práve na ideálne (ktoré však vo všeobecnosti nepoznáme), priebeh stavových veličín riadeného systému hneď na začiatku spĺňa cieľ riadenia a adaptácia nie je potrebná, teda výstupom zákona adaptácie bude nula – čo zodpovedá tomu, že žiadna zmena (derivácia) parametrov regulátora nie je potrebná. Čím sú začiatočné hodnoty bližšie k ideálnym parametrom regulátora, tým skôr sa dosiahne cieľ riadenia.

4 Cvičenie šieste

1. Uvažujte model riadeného systému zadaný nasledovne

$$\dot{x}_1 = x_2 \quad (63a)$$

$$\dot{x}_2 = x_3 \quad (63b)$$

$$\dot{x}_3 = -2x_3 + 3x_2 - 20x_1 + 50u \quad (63c)$$

$$y = x_1 \quad (63d)$$

so začiatočným stavom $x_1(0) = 0$, $x_2(0) = 0$, $x_3(0) = 0$, kde $y(t)$ je výstupná veličina, $u(t)$ je vstupná veličina (akčný zásah) a $x_1(t)$, $x_2(t)$, $x_3(t)$ sú stavové veličiny.

- Zapište systém v maticovom tvare

$$\dot{x} = Ax + bu \quad (64a)$$

$$y = c^T x \quad (64b)$$

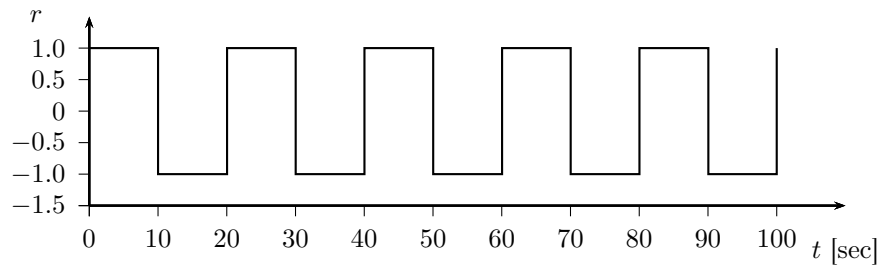
- Určte vstupno-výstupný opis riadeného systému – prenosovú funkciu riadeného systému.
 - Určte nuly a póly systému a vyznačte ich v komplexnej rovine.
 - Nakreslite blokovú schému systému (obsahujúcu stavové veličiny).
 - Vykreslite prechodovú charakteristiku systému, zároveň vykreslite priebehy stavových veličín (zostavte simulačnú schému v simulinku).
2. Navrhните stavový regulátor, taký, ktorý zabezpečí, že výsledný uzavretý regulačný obvod sa bude zhodovať s referenčným modelom v tvare

$$\dot{x}_m = A_m x_m + b_m r \quad (65a)$$

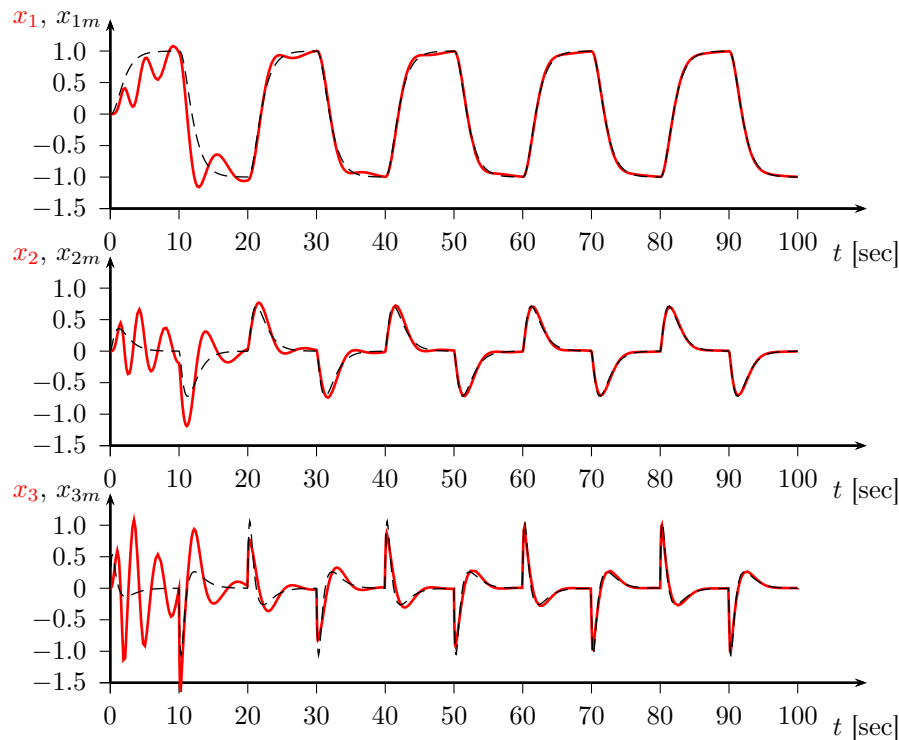
$$y_m = c_m^T x_m \quad (65b)$$

kde

$$A_m = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -5 & -11 & -7 \end{bmatrix} \quad b_m = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 5 \end{bmatrix} \quad c_m = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$



Obr. 3: Referenčný sigál r



Obr. 4: Výsledok simulácie

- Určte počet parametrov spätnoväzbového člena a dopredného člena stavového regulátora a zapíšte zákon riadenia vo vektorovom tvare (bez číselných hodnôt parametrov).
 - Určte vektor parametrov (celkový) Θ a signálny vektor ω zákona riadenia.
 - Určte podmienky zhody uzavretého regulačného obvodu a referenčného modelu.
 - Určte číselné hodnoty parametrov zákona riadenia (vyriešte podmienky zhody).
 - Zostavte simulačnú schému zákona riadenia a pridajte ju k simulačnej schéme riadeného systému.
 - Určte stavový opis URO, nuly a póly URO – načrtnite ich v komplexnej rovine.
 - Vykreslite prechodovú charakteristiku URO (čo je „vstupom“ URO?)
 - Porovnajte URO a RM.
3. V ďalšom predpokladajte, že nie všetky parametre systému sú známe. Známa nech je len štruktúra systému (rozмеры matíc A , b , c), že ide o SISO systém, že

nenulový prvok matice c je rovný jednotke, a že prvá stavová veličina je zároveň aj výstupnou veličinou, a tiež nech je známa pozícia a znamienko jediného nenulového prvku vektora b . Stavový vektor riadeného systému je merateľný.

4. Pre zadaný riadený systém navrhnete adaptívne riadenie s referenčným modelom so stavovou štruktúrou zákona riadenia. Pre odvodenie zákona adaptácie použite priamu Lyapunovovu metódu. Referenčný model nech je v tvare (65).
 - Určte zákon riadenia, ktorý sa bude používať v adaptívnom riadiacom systéme.
 - Vypočítajte ideálne parametre zákona riadenia
 - Zostavte diferenciálnu rovnicu, ktorá dáva do vzťahu adaptačnú odchýlku a chybu nastavenia parametrov zákona riadenia.
 - Pre systém diferenciálnych rovníc $(\dot{e}, \dot{\theta})$, kde $\dot{\theta}$ sa najskôr uvažuje vo všeobecnom tvare (na začiatku odvodenia sa uvažuje len všeob. funkcia f) zvolte kandidáta na Lyapunovovu funkciu a odvodte (skonkretizujte) predpis (pravú stranu) pre $\dot{\theta}$.
 - Určte zákon adaptácie, ktorý sa bude používať v adaptívnom riadiacom systéme
 - Zvolte Q a vypočítajte P .
 - Zvolte Γ .
 - Začiatkové hodnoty adaptovaných parametrov zvolte nulové.
 - Zostavte adaptívny riadiaci systém (simulačnú schému) a pridajte ho k simulovanému riadenému systému.
 - Použite obdĺžnikový referenčný signál r ako na Obr. 3. Vzorové výsledky simulácie sú na Obr. 4.

Otázky a úlohy

1. Parametre riadeného systému sú: $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & 1 \end{bmatrix}$, $b = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$. Parametre referenčného modelu sú: $A_m = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix}$, $b_m = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$. Vypočítajte parametre (k a l) stavového zákona riadenia $u = k^T x + l r$, ktoré zabezpečia, že x sleduje x_m .
2. Model riadeného systému je zadaný v tvare prenosovej funkcie:

$$\frac{y(s)}{u(s)} = \frac{b_0}{s}$$

kde y je výstup, u je vstup, $b_0 > 0$ je neznámy parameter systému. Cieľom riadenia je aby výstup y sledoval výstup referenčného modelu y_m , ktorý je daný prenosovou funkciou

$$\frac{y_m(s)}{r(s)} = \frac{b_m}{s + a_m}$$

kde r je referenčný signál, $a_m = b_m > 0$ sú známe konštanty. Uvažujte použitie zákona riadenia v tvare

$$u = \Theta(r - y)$$

kde Θ je parameter zákona riadenia, ktorý je potrebné adaptovať.

Navrhnete zákon adaptácie použitím Lyapunovovej teórie stability.

3. Je daný model systému

$$\begin{aligned}\dot{x}_1(t) &= x_2(t) \\ \dot{x}_2(t) &= -a_1 x_2(t) - a_0 x_1(t) + b_0 u(t) \\ y(t) &= x_1(t)\end{aligned}$$

kde $a_0, a_1, b_0 > 0$ sú neznáme parametre systému, $u(t)$ je vstup, $y(t)$ je výstup a $x_1(t), x_2(t)$ sú stavové veličiny systému. Tiež je daný referenčný model v tvare

$$\begin{aligned}\begin{bmatrix} \dot{x}_{1m}(t) \\ \dot{x}_{2m}(t) \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -a_{0m} & -a_{1m} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{1m}(t) \\ x_{2m}(t) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ b_{0m} \end{bmatrix} r(t) \\ y_m(t) &= \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{1m}(t) \\ x_{2m}(t) \end{bmatrix}\end{aligned}$$

kde $a_{0m}, a_{1m}, b_{0m} > 0$ sú známe parametre referenčného modelu, $r(t)$ je referenčný signál, $y_m(t)$ je výstup a $x_{1m}(t), x_{2m}(t)$ sú stavové veličiny referenčného modelu.

- (a) Navrhnite ideálny stavový regulátor pre zadaný systém, ktorý zabezpečí, že stavové veličiny URO sa správajú rovnako ako stavové veličiny referenčného modelu.
 - (b) Navrhnite priamy adaptívny stavový regulátor pre zadaný systém, ktorý zabezpečí, že stavové veličiny URO asymptoticky sledujú stavové veličiny referenčného modelu a zároveň celý adaptívny uzavretý riadiaci obvod je stabilný.
4. Odvoďte rovnicu dynamiky stavovej adaptačnej odchýlky pre MRAC so stavovou štruktúrou zákona riadenia.
 5. Navrhnite adaptívny riadiaci systém so stavovým zákonom riadenia a so zákonom adaptácie navrhnutým pomocou Lyapunovovej teórie stability.

Model riadeného systému: $\begin{aligned}\dot{x} &= A x + b u \\ y &= c^T x\end{aligned}$

Referenčný model: $\begin{aligned}\dot{x}_m &= A_m x_m + b_m r \\ y_m &= c_m^T x_m\end{aligned}$

Zákon riadenia: $u = k^T x + l r$

6. Nakreslite blokovú schému realizácie adaptívneho riadiaceho systému opísaného nasledovne (podľa možností použite základné bloky ako v simulinku):

$$\begin{aligned}\dot{x} &= b u & b &> 0 \\ \dot{x}_m &= -a_m x_m + b_m r & a_m = b_m &> 0 \\ u &= \Theta \omega & \omega &= r - x \\ \dot{\Theta} &= -\gamma \omega e & \gamma &> 0\end{aligned}$$