מערכות מכטרוניות



יציבות על פי ליאפונוב

מאת: שי ארוגטי

הניסוח המוצג כאן הינו מתוך:

<u>אפונוב - A.1</u>

נתונה מערכת אוטונומית

$$\dot{x} = f(x) \tag{A.1.1}$$

x(t) איים פתרון יחיד x(0) כאשר $x \in \mathbb{R}^n$ ולכל תנאי התחלה

נקודת שיווי המשקל של מערכת (A.1.1) היא פתרון המשוואה האלגברית

$$0 = f(x) \implies x = x_0.$$

:אם ברגע כלשהו $x(T)=x_0$ אם ברגע בנק' שיווי המערכת נמצאת בנק' אז מתקיים $T\geq 0$

$$x(t) = x_0, \forall t \geq T$$
.

היא x_0 היא משקל שיווי המשקל היא

ער אם $\delta = \delta(\epsilon) > 0$ קיים $\delta = \delta(\epsilon) > 0$ כך ש

$$||x(0)-x_0|| < \delta \implies ||x(t)-x_0|| < \varepsilon, \forall t \ge 0$$

ער אסימפטוטית אם היא יציבה וקיים $\delta > 0$ כך ש

$$||x(0)-x_0|| < \delta \implies \lim_{t \to \infty} x(t) = x_0$$

יציבה אסימפטוטית גלובלית אם יציבה ועבור כל תנאי התחלה x(0) מתקיים ullet

$$\lim_{t\to\infty} x(t) = x_0$$

<u>A.2 מבחן היציבות של ליאפונוב</u>

תהיה $D \to R$ העתקה רציפה ערוחה כך ש: $D = R^n$, ותהיה ערכה העתקה רציפה תהיה $V:D \to R$ העתקה רציפה וגזירה כך שV(x)>0, $V(x_0)=0$

אם שיווי משקל יציבה. אז $\dot{V}(x) \leq 0$, $\forall x \neq x_0$ אם \bullet

 $x \neq x_0$ כאשר ע(x) > 0 , $V(x_0) = 0$ ע כזירה רציפה וגזירה כך א רציפה וואירה עתקה רציפה וואירה כך א

אז x_0 אז x_0 אז x_0 אז x_0 אם x_0 אם x_0 אם x_0 ו- x_0 אז x_0 אז x_0 אם • x_0 אם x_0

LaSalle Invariance Principle – A.3

הגדרה: קבוצה M נקראת קבוצה אינווריאנטית של מערכת דינמית אם כל מסלול של המערכת המתחיל בנקודה השייכת ל-M נשאר כולו ב-M.

משפט: נתונה מערכת אוטונומית (A.1.1).

 $.\dot{V}(x) \leq 0\;,\, \forall x \in R^n$ ו- $\|x\| \to \infty \Rightarrow V(x) \to \infty$ תהיה תקיימת רציפה וגזירה המקיימת V(x) = 0 ו- $\dot{V}(x) = 0$ תהיה $\dot{V}(x) = 0$ ו- $\dot{V}(x) = 0$ הקבוצה המכילה את כל הנקודות המקיימות $\dot{V}(x) = 0$ ו- $\dot{V}(x) = 0$ האינווריאנטית הגדולה ביותר המוכלת ב- $\dot{\Omega}$. אזי, כל פתרון של (A.1.1) מתכנס אסיפטוטית ל- \dot{M} .

מסקנה: אם על פי ליאפונוב נקודת שיווי המשקל x_0 יציבה בלבד ו x_0 היא הקבוצה מסקנה: אם על פי ליאפונוב נקודת שיווי משקל יציבה אסימפטוטית. האינווריאנטית היחידה ב x_0 אז x_0 היא נקודת שיווי משקל יציבה אסימפטוטית.