Титульный лист

Зміст

1 Вступ

Стабілізація нелінійних систем є однією з найбільш цікавих та важливих задач теорії керування. Не дивлячись на великі досягнення останніх десятеліть ця задача досі не розв'язана в загальному випадку. Особливий інтерес викликають системи нестабілізовані за першим наближенням [2], [4].

Один з найбільш універсальних методів стабілізації нелінійних систем є метод зворотнього ходу (backstepping в англомовній літературі).Метод зворотнього ходу - це рекурсивна процедура, в котрій поєднані задачі пошуку функції Ляпунова та відповідного закону керування. Суть методу полягає у тому, що задача пошуку закону керування всієї системи розбиваеться на послідовність відповідних підзадач для підсистем меншого порядку, для яких уже відомий закон керування та функція Ляпунова. Зі зростанням розмірності кожна додаткова фазова змінна входить як керування у нову підсистему. При такому підході суттєвим є вимога трикутності системи.

Клас трикутних систем було введено В.І. Коробовим у роботі [1] при розляді задачі керування супутником. Трикутною системоа має вигляд:

$$
\begin{cases}
\dot{x}_1 = f_1(x_1, x_2) \\
\dot{x}_2 = f_2(x_1, x_2, x_3) \\
. \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \\
\dot{x}_{n-1} = f_{n-1}(x_1, \ldots, x_n) \\
\dot{x}_n = f_n(x_1, \ldots, x_n, u)
\end{cases}
\tag{1}
$$

У роботі [1] була доведена достатня умова повної керованості та стабілізованості системи (1). А саме було доведено, що для повної керованості та стабілізованості системи (1) достатньо, щоб при деякому $a > 0$ виконувалась наступна умова

$$\frac{\partial f_i(x_1, \ldots, x_{i+1})}{\partial x_{i+1}} \geq a > 0 \tag{2}$$

для всіх $x_1, \ldots, x_{i+1}$, $i = 1 \ldots n$ $(x_{n+1} = u)$. При цьому припускалося, що виконані такі умови на гладкість правої частини: $f_i(x_1, \ldots, x_{i+1}) \in \mathbb{C}^{n-i}$, $i = 1 \ldots n$ $(x_{n+1} = u)$.

У данній дипломній роботі розглядається випадок трикутних систем спеціального вигляду при відсутності вищезначених вимог щодо гладкості правої частини системи (1). Також ці системи не задовільняють умові (2), тому в роботі було адаптовано метод зворотнього ходу для дослідження таких систем. Використовуючи цей підхід вдалося побудувати функцію Ляпунова та стабілізуюче керування.

2 Метод зворотнього ходу для трикутних систем

2.1 Загальний вигляд трикутної системи для застосування методу зворотнього ходу

У даному розділі буде стисло описана сутність методу зворотнього ходу та умови при виконанні яких є можливим застосування данного методу до трикутних систем. Більш детально робота методу буде продемонстрована у розділі 2.2 на прикладі двовимірної системи.

Для того, щоб застосовувати метод зворотнього ходу система повинна мати наступний вигляд:

$$
\begin{cases}
\dot{x} = f_0(x) + g_0(x)\xi_1 \\
\dot{\xi}_1 = f_1(x, \xi_1) + g_1(x, x_1)\xi_2 \\
\dot{\xi}_2 = f_2(x, \xi_1, \xi_2) + g_2(x, \xi_1, \xi_2)\xi_3 \\
. \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \\
\dot{\xi}_{n-1} = f_{n-1}(x, \xi_1, \xi_2, ..., \xi_{n-1}) + g_{n-1}(x, \xi_1, \xi_2, ..., \xi_{n-1})\xi_n \\
\dot{\xi}_n = f_n(x, \xi_1, \xi_2, ..., \xi_n) + g_n(x, \xi_1, \xi_2, ..., \xi_n)u
\end{cases}
\tag{3}
$$

Де $x \in \mathbb{R}$, $n \leq 1$
$\xi_1, \xi_2, ..., \xi_n \in \mathbb{R}$, $u \in \mathbb{R}$ - керування,
$f_i, g_i, i = 1...n$ - відомі функції, $f_i(0, 0, \ldots, 0) = 0$, $g_i(x, z_1, \ldots, z_n) \neq 0$
Такі трикутні системи ще називають "strict-feedback"системи.
Розглянемо наступну підсистему в системі (3):

$$\dot{x} = f_0(x) + g_0(x)u_1 \tag{4}$$

Важливо, щоб система (4) була стабілізована будь-яким іншим способом. Припускаємо,що для системи (4) відомі функція Ляпунова та стабілізуюче керування. Далі за допомогою методу зворотнього ходу можемо "приєднувати"рівняння к початковій системі, збільшучи на кожному кроці розмірниість системи на один.

Знаючи стабілізуюче керування для підсистеми (4) можемо стабілізувати систему (5) наступним чином:

$$\begin{cases} \dot{x} = f_0(x) + g_0(x)\xi_1 \\ \dot{\xi}_1 = f_1(x, \xi_1) + g_1(x, \xi_1)u_1(x, \xi_1) \end{cases} \tag{5}$$

Знаходимо керування $u_1(x, \xi_1)$ таке, щоб підсистема

$$\dot{\xi}_1 = f_1(x, \xi_1) + g_1(x, \xi_1)u_1(x, \xi_1) \tag{6}$$

була стабілізована. Знаходження стабілізуючого керування базується на побудові наступної функції Ляпунова:

$$V_1(x, \xi_1) = V_1(x) + \frac{1}{2}(\xi_1 - u_0(x))^2 \tag{7}$$

Вибераємо $u_1(x, \xi_1)$ так, щоб $\dot{V}_1 < 0$. Таким чином, система (5) стабілізована.

Аналогічно, будуємо керування $u_2(x, \xi_1, \xi_2)$ для підсистеми

$$\dot{\xi}_2 = f_1(x, \xi_1, \xi_2) + g_1(x, \xi_1, \xi_2)u_2(x, \xi_1, \xi_2)$$

Функція Ляпунова:

$$V_2(x, \xi_1, \xi_2) = V_1(x, \xi_1) + \frac{1}{2}(\xi_2 - u_1(x, \xi_1))^2$$

Вибераємо $u_2(x, \xi_1, \xi_2)$ так, щоб $\dot{V}_2 \leq 0$

Можемо повторити процедуру n разів поки не знайдемо керування u для всієї системи (3)

2.2 Стабілізація двовимірної системи за допомогою методу зворотнього ходу

Розглянемо систему:

$$\begin{cases} \dot{\xi}_1 = f(\xi_1) + g(\xi_1)\xi_2 \\ \dot{\xi}_2 = u \end{cases} \tag{8}$$

Ця система може бути розглянута як дві підсистеми, а саме перша підсистема, де ξ_2 виступає як вхід, друга підсистема, як інтегратор. Основна ідея побудови полягае у тому, щоб розгядати ξ_2 як (віртуальне) керування для стабілізації ξ_1. Вважаемо, що існує керування $\phi(\xi_1)$, таке, що нульова точка покою системи $\dot{\xi}_1 = f(\xi_1) + g(\xi_1)\phi(\xi_1)$ асимптотично стійка. Вважаемо, що для вибраного $\phi(\xi_1)$ функція Ляпунова $V(\xi_1)$ відома та задовільняє умові:

$$\frac{\partial V(\xi)}{\partial \xi_1}(f(\xi_1) + g(\xi_1)\phi(\xi_1)) \leq -W(\xi_1), \forall \xi_1 \in \mathbb{R} \tag{9}$$

До першого рівняння додамо та віднімемо $g(\xi_1)\phi(\xi_1)$

$$\begin{aligned} \dot{\xi}_1 &= f(\xi_1) + g(\xi_1)\phi(\xi_1) - g(\xi_1)\phi(\xi_1) + g(\xi)\xi_2 & (10) \\ &= f(\xi_1) + g(\xi_1)\phi(\xi_1) - g(\xi_1)(\phi(\xi_1) - \xi_2) & (11) \end{aligned}$$

Позначимо $e_{\xi_1} = \xi_2 - \phi(\xi_1)$ Перепишемо систему в координатах (ξ_1, e_{ξ_1})

$$\begin{cases} \dot{\xi}_1 = (f(\xi_1) + g(\xi_1)\phi(\xi_1)) + g(\xi_1)e_{\xi_1} \\ \dot{e}_{\xi_1} = u - \dot{\phi}(xi_1) \end{cases} \tag{12}$$

Обчислити $\dot{\phi}$

$$\dot{\phi} = \frac{\partial \phi}{\partial \xi_1}(f(\xi_1) + g(\xi_1)\xi_2) \tag{13}$$

Позначимо: $u = v + \dot{\phi}$, $v \in \mathbb{R}$. Систему перепишемо:

$$\begin{cases} \dot{\xi}_1 = (f(\xi_1) + g(\xi_1)\phi(\xi_1)) + g(\xi_1)e_{\xi_1} \\ \dot{e}_{\xi_1} = v \end{cases} \tag{14}$$

Відмітемо, що система має асимтотично стійку нульову точку спокою ξ_1 коли e_{ξ_1} Розглянемо функцію $V(\xi_1, \xi_2)$ - кандидат на функцію Ляпунова, що має вигляд:

$$\begin{aligned} \dot{V}_2 &= \frac{\partial V}{\partial \xi_1}(f(\xi_1) + g(\xi_1)\phi(\xi_1)) + \frac{\partial V}{\partial \xi_1}e_{\xi_1} + e_{\xi_1}v && (15) \\ &\leq -W(\xi_1) + \frac{\partial V}{\partial \xi_1}e_{\xi_1} + e_{\xi_1}v && (16) \end{aligned}$$

У якості $\dot{e}_{\xi_1}$ беремо

$$v = -\frac{\partial V}{\partial \xi_1}g(\xi_1) - ke_{\xi_1} \tag{17}$$

Параметр k вибераємо додатним. Отримаємо $V_2 \leq -W(\xi_1) - ke_{(\xi_1)^2}$ Таким чином $\phi(0) = 0$, $e_{\xi_1} - > 0$ нульова точка покою асимптотично стійка. Кінцевий вигляд закону керування:

$$u = \frac{\partial \phi}{\partial \xi_1}(f(\xi_1) + g(\xi_1)\xi_2) - \frac{\partial V}{\partial \xi_1}g(\xi_1) - k(\xi_2 - \phi(\xi_1)) \tag{18}$$

Аналогічним способом:

$$\begin{cases} \dot{\xi}_1 = f_1(\xi_1) + g_1(\xi_1)(\xi_2 + \phi_1(\xi_1) - \phi_1(\xi_1)) \\ \dot{\xi}_2 = u = f_2(\xi_1, \xi_2) + g(\xi_1, \xi_2)\xi_3 \end{cases} \tag{19}$$

(19)

$$\xi_3 = \frac{u - f_2(\xi_1, \xi_2)}{g_2(\xi_1, \xi_2)} = \phi(\xi_1, \xi_2) \tag{20}$$

Повертаючись до задачі стабілізації вихідної системи (3) повторюємо процедуру n разів, після чого отримаємо наступну послідовність функцій ϕ_i:

$\phi_1(\xi_1)$, $\phi_2(\xi_1, \xi_2)$, $\phi_2(\xi_1, \xi_2, \xi_3)$, $\ldots$, $\phi_{n-1}(\xi_1, \xi_2, \ldots, \xi_{n-1})$

та функцію Ляпунова:

$$V_n = V(x) + \frac{1}{2}(\xi_2 - \phi_1(\xi_1))^2 + \cdots + \frac{1}{2}(\xi_2 - \phi_{n-1}(\xi_1, \ldots, \xi_{n-1}))^2 \tag{21}$$

3 Стабілізація системи с двома степеневими нелінійностями

3.1 Постановка задачі стабілізації системи с двома степеневими нелінійностями

У даній роботі розглядається наступна трикутна система

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2^3 \\ \dot{x}_2 = \xi_1^3 \\ \dot{\xi}_1 = f(x_1, x_2, \xi_1) + g(x_1, x_2, \xi_1)\xi_2 \\ . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \quad . \\ \dot{\xi}_n = f(x_1, x_2, \xi_1, \xi_2, \ldots, \xi_n) + g(x_1, x_2, \xi_1, \xi_2, \ldots, \xi_n)u \end{cases} \tag{22}$$

Метою даної роботи є стабілізація системи (22), тобто пошук такого керування u, що нульова точка спокою системи буде асимтотично стійкою.

Для вирішення данної задачі використовуємо метод зворотнього ходу, що був описаний у розділі 2. Звернемо увагу, на відміну від системи (3) фазова змінна ξ_1 входить у наступне рівняння нелінійно, а саме як третя ступінь ξ_1^3

3.2 Розв'язок задачі стабілізації системи с двома степеневими нелінійностями

Розглянемо наступну систему:

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2^3 \\ \dot{x}_2 = \xi_1^3 \\ \dot{\xi}_1 = u \end{cases} \tag{23}$$

Для стабілізації системи (**??**) потрібно спочатку знайти функцію Ляпунова та керування для підсистеми, що на розмірність менше ніж система тобто розглянемо наступну підсистему другого порядку.

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2^3 \\ \dot{x}_2 = v^3 \end{cases} \tag{24}$$

До першого рівняння додамо та віднімемо вираз $(ax_1 + bx_2)^3$:

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2^3 \\ \dot{x}_2 = v^3 - (ax_1 + bx_2)^3 + (ax_1 + bx_2)^3 \end{cases} \tag{25}$$

В якості допоміжного керування v візмемо $v = ax_1 + bx_2$, $a, b \in \mathbb{R}$. Тоді для стабілізації підсистеми (25) потрібно занйти такі a, b щоб нульова точка спокою наступної системи

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2^3 \\ \dot{x}_2 = (ax_1 + bx_2)^3 \end{cases} \tag{26}$$

була асимтотичног стійкою.

До правої частини першого рівняння додамо та віднімемо функцію

$\gamma^3(x_1)$

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2^3 - \gamma^3(x_1) + \gamma^3(x_1) \\ \dot{x}_2 = (ax_1 + bx_2)^3, \end{cases} \tag{27}$$

де $\gamma(x_1) = \alpha x_1$.

Функцію Ляпунова візьмемо у вигляді

$$V = \frac{1}{2}x_1^2 + \frac{1}{2}c(x_2 - \gamma(x_1))^2 \tag{28}$$

Знайдемо похідну функціїї Ляпунова в силу системи (27):

$$\begin{aligned} \dot{V} = \quad & x_1\Big(x_2^3 - \gamma^3(x_1) + \gamma^3(x_1)\Big) + \\ & c(x_2 - \gamma(x_1)\Big((ax_1 + bx_2)^3 - \frac{\partial\gamma(x_1)}{\partial x_1}x_2^3\Big) \end{aligned} \tag{29}$$

Після перетворень маємо:

$$\begin{aligned} \dot{V} \;\; = \;\; & x_1\gamma^3(x_1) + c(x_2 - \gamma(x_1))\Big(x_1x_2^2 + x_1x_2\gamma(x_1) + x_1\gamma^2(x_1) + \\ & (ax_1 + bx_2)^3 - \frac{\partial\gamma(x_1)}{\partial x_1}x_2^3\Big) \end{aligned} \tag{30}$$

Для того, щоб похідна функції Ляпунова $\dot{V}$ була від'ємною, представимо $\dot{V}$ як квадратичну форму, що має вигляд $\dot{V} = (Gy, y)$ та вибрати матрицю G таку, щоб $\dot{V} = (Gy, y) < 0$.

Знайдемо a, b щоб при деяких p, β виконувалась наступна рівність:

$$\begin{aligned} & x_1x_2^2 + x_1x_2\gamma(x_1) + x_1\gamma^2(x_1) - c\frac{\partial\gamma(x_1)}{\partial x_1}x_2^3 + c(ax_1 + bx_2)^3 = \\ & \qquad -p(x_2 - \gamma(x_1))^3 + 2\beta(x_2 - \gamma(x_1))x_1^2 \end{aligned} \tag{31}$$

Оскільки $\gamma(x_1) = \alpha x_1$, де $\alpha \in \mathbb{R}$, отримаємо наступне рівняння:

$$\begin{aligned} x_1x_2^2 + \alpha x_1^2x_2 \;\; + \;\; & \alpha^2x_1^3 - c\alpha x_2^3 + ca^3x_1^3 + cb^3x_2^3 + c3ba^2x_1^2x_2 + c3ab^2x_1x_2^2 = \\ -p(x_2^3 - \alpha^3x_1^3 \;\; - \;\; & 3\alpha x_2^2x_1 + 3\alpha^2x_2x_1^2) + 2\beta x_2x_1^2 - 2\alpha\beta x_1^3 \end{aligned} \tag{32}$$

Для знаходження параметрів отримаємо наступну систему алгебраїчних рівнянь

$$\begin{cases} -c\alpha + cb^3 + p = 0 \\ \alpha^2 + ca^3 - p\alpha^3 + 2\alpha\beta = 0 \\ \alpha + c3ba^2 + 3p\alpha^2 - 2\beta = 0 \\ 1 + c3ab^2 - 3\alpha p = 0 \end{cases} \tag{33}$$

Розв'язуючи систему отримали такі значення параметрів a, b, β, p:

$$\begin{cases} b = -\frac{1}{3}\sqrt{3}(z)^{\frac{1}{6}} \\ a = \frac{1}{3}\sqrt{3}\frac{\sqrt{z}\alpha c + 9\alpha^2 c - 3}{z^{\frac{1}{3}}c} \\ p = \frac{1}{9}c(\sqrt{3}\sqrt{z} + 9\alpha) \\ \beta = -\frac{1}{2}\frac{9\sqrt{3}\alpha^4c^2 + 3\sqrt{z}\alpha^3c^2 - 6\sqrt{3}\alpha^2 c - 3\sqrt{z}\alpha c + \sqrt{3}}{c\sqrt{z}} \end{cases} \tag{34}$$

Де $z = \frac{(3\alpha^2 c - 1)^3}{\alpha^2 c^2(\alpha^2 c - 3)}$.

Таким чином можемо представити $\dot{V}$ як квадратичну форму:

$$\begin{aligned} \dot{V} &= \alpha^3 x_1^4 - p(x_2 - \gamma(x_1))^4 + 2\beta(x_2 - \gamma(x_1))^2 x_1^2 \\ &= \alpha^3 x_1^4 + 2\beta(x_2 - \alpha x_1)^2 x_1^2 - p(x_2 - \alpha x_1)^4 \end{aligned} \tag{35}$$

Відмітемо що рівність (35) можно представити у вигляді $\dot{V} = (Gy, y)$, де мариця G та вектор y мають вигляд:

$$G = \begin{pmatrix} \alpha^3 & \beta \\ \beta & -p \end{pmatrix} \tag{36}$$

$$y = (x_1^2, (x_2 - \alpha x_1)^2) \tag{37}$$

Матриця G є від'ємно визначена при виконнані наступних умов:

1) $\alpha^3 < 0, \ p > 0$

2) Детермінант матриці G додатній, тобто $\beta^2 < -\alpha^3 p$

Таким чином при виконнані вищезазначених умов керування $v = (ax_1 + bx_2)$ стабілізує підсистему (24).

Для того щоб переконатись, що умови () можуть бути виконані розглянемо наступний приклад.

Приклад 1.

Покладемо значення параметрів α, c як: $\alpha = -2$, $c = 1$ тоді матриця G буде дорівнювати:

$$G = \begin{pmatrix} -8 & 3.255437356 \\ 3.255437356 & -1.510566062 \end{pmatrix} \tag{38}$$

Обчисливши визначник матриці G переконалися, що він додатній та дорівнює $det(G) = 1.48665612$.

Стабілізуюче керування для вихідної системи (24) дорівнює:

$u = (-1.519820798x_1(t) - 1.452240544x_2(t))^3$

Побудуємо графіки траєкторій:

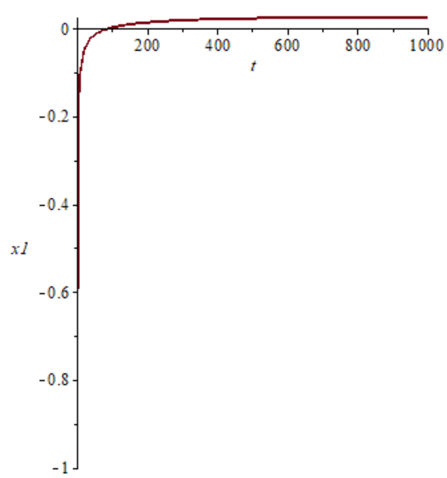

Рис. 1: traject1

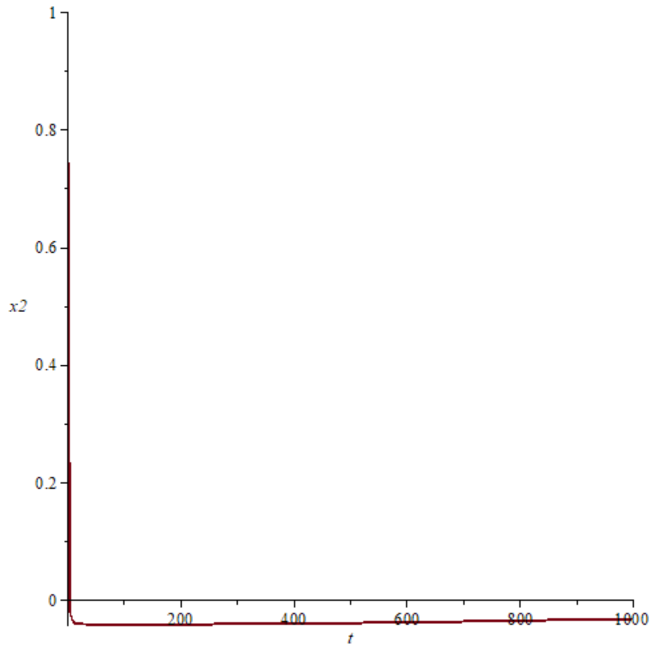

Рис. 2: traject2

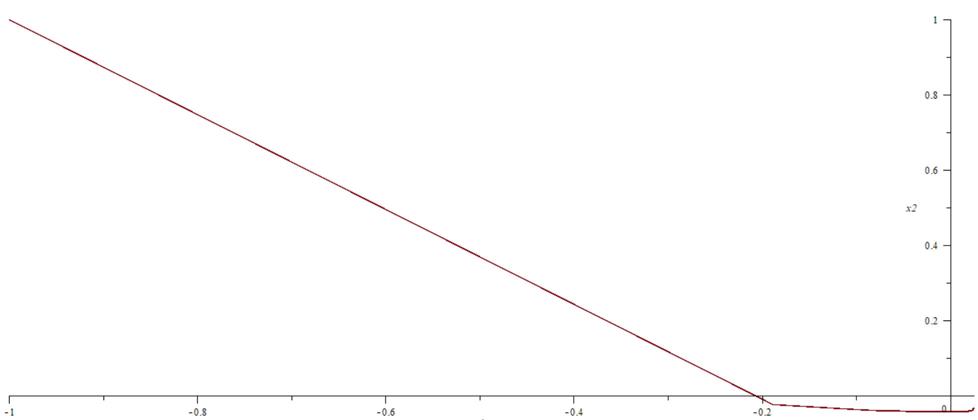

Рис. 3: traject3

Використовуючи метод зворотнього ходу від підсистеми (24) перейдемо до системи (23), де в якості u візьмемо:

$f_1(x_1, x_2, \xi_1) + g_2(x_1, x_2, \xi_1)\xi_2$.

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2^3 \\ \dot{x}_2 = \xi_1^3 \\ \dot{\xi}_1 = f_1(x_1, x_2, \xi_1) + g_1(x_1, x_2, \xi_1)\xi_2 = v_1 \end{cases} \tag{39}$$

Із системи (39) отримаємо керування ξ_2

$$\xi_2 = \frac{v_1 - f_1(x_1, x_2xi_1)}{g_1(x_1, x_2, \xi_1)},\ g \neq 0 \tag{40}$$

Запишемо функцію Ляпунова:

$$V_1 = V + \frac{1}{2}(\xi_1 - v)^2 = \frac{1}{2}x_1^2 + \frac{1}{2}(x_2 - \gamma(x_1))^2 + \frac{1}{2}(\xi_1 - v)^2 \tag{41}$$

Де $v = ax_1 + bx_2$ та $\gamma(x_1) = \alpha x_1$

Обчислимо похідну функції Ляпунова V_1:

$$\begin{aligned} \dot{V}_1 &= \dot{V} + (x_2 - \alpha x_1)\Big(\xi_1 - (ax_1 + bx_2)\Big)\Big(\xi_1^2 + \xi_1 + (ax_1 + bx_2) \\ &+ (ax_1 + bx_2)^2\Big) + (\xi_1 + (ax_1 + bx_2))\Big(u - \frac{\partial v}{\partial x_1}x_2^3 - \frac{\partial v}{\partial x_2}\xi_1^3\Big) \end{aligned} \tag{42}$$

Використовуючи вже доведене раніше твердженя, що похідна функції Ляпунова $\dot{V}$ для системи (26) меньше ніж нуль, потрібно вибрати таке v_1, що для похідної функції Ляпунова $\dot{V}_1$ буде також виконуватися умова $\dot{V}_1 < 0$.

v_1 виберемо наступним чином:

$$\begin{aligned} v_1 &= \frac{\partial v}{\partial x_1}x_2^3 + \frac{\partial v}{\partial x_2}\xi_1^3 - (x_2 - \alpha x_1)\Big(\xi_1^2 + \xi_1(ax_1 + bx_2) \\ &+ (ax_1 + bx_2)^2\Big) - (\xi_1 - ax_1 - bx_2) \end{aligned} \tag{43}$$

Тоді отримаємо

$$\dot{V}_1 = \dot{V} - (\xi_1 - v)^2 < 0 \tag{44}$$

Таким чином похідна функції Ляпунова $\dot{V}_1 < 0$, тобто нульова точка покою системи асимтотично стійка. Можемо зробити висновок, що система з керуванням стабілізована. Застосовуючи метод зворотнього ходу до системи (39) можемо послідовно під'єднувати рівняння, збільшуючи на кожному кроці розмірність системи на один.

$$\begin{cases} \begin{cases} \begin{cases} \begin{cases} \begin{cases} \begin{cases} \begin{cases} \begin{cases} \dot{x}_1 = x_2^3 \\ \dot{x}_2 = \xi_1^3 \\ \dot{\xi}_1 = f_1(x, \xi_1) + g_1(x, \xi_1)\xi_2 \end{cases} \\ \dot{\xi}_2 = f_2(x, \xi_1, \xi_2) + g_2(x, \xi_1, \xi_2)\xi_3 \end{cases} \\ \vdots \end{cases} \\ \dot{\xi}_i = f_i(x, \xi_1, \xi_2, \ldots, \xi_i) + g_i(x, \xi_1, \xi_2, \ldots, \xi_i)\xi_{i+1} \end{cases} \\ \vdots \end{cases} \\ \dot{\xi}_{k-2} = f_{k-2}(x, \xi_1, \xi_2, \ldots \xi_{k-2}) + g_{k-2}(x, \xi_1, \xi_2, \ldots, \xi_{k-2})\xi_{k-1} \end{cases} \\ \dot{\xi}_{k-1} = f_{k-1}(x, \xi_1, \xi_2, \ldots \xi_{k-2}, \xi_{k-1}) + g_{k-1}(x, \xi_1, \xi_2, \ldots, \xi_{k-2}, \xi_{k-1})\xi_k \end{cases} \\ \dot{\xi}_k = f_k(x, \xi_1, \xi_2, \ldots \xi_{k-1}, \xi_k) + g_k(x, \xi_1, \xi_2, \ldots, \xi_{k-1}, \xi_k)u \end{cases} \tag{45}$$

Де починаючи $i = 2$ керування u в загальному випадку має вид:

$$u_i = \frac{1}{g_i(x_1, x_2, \xi_1, \xi_2, \ldots, \xi_i)}(v_{i-1} - f_i(x_1, x_2, \xi_1, \xi_2, \ldots, \xi_i)) \tag{46}$$

де v_i:

$$v_i = \tag{47}$$

4 Висновки

В данній роботі досліджено питання стабілізованості для трикутної симтеми спеціального вигляду, що не може бути відображена на лінійну систему існуючими методами. Зокрема для цієї системи невиконана відома умова відображуваності В. І. Коробова.

У першому розділі було описано загальний метод зворотнього ходу для трикутних систем лінійних за однією з координат, що мають вигляд ().

У другому розділі запропоновано рекурсивну процедуру побудави функції Ляпунова та стабілізуючого керування для системи. Розглянуто випадок у якому невиконується умова лінійності за відповідною координатою, а саме було розглянуто трикутну систему з двома однаковими ступеневими нелінійностями. Для випадку зростання ступенів дана задача була вирішена в роботі(). Спочатку була розв'язана задача стабілізація для двовимірної канонічної симтеми з двома ступеневими нелінійностями. Використовуючи метод зворотного ходу був здійснений перехід від стабілізації двовимірної системи до стабілізації багатовимірної системи. Отримані результати проілюстровані відповідними прикладами.

Література

[1] В. И. Коробов, Управляемость, устойчивость некоторых нелинейных систем, - Дифференц. уравнения, 1973, том 9, номер 4, с. 614-619.

[2] M. O. Bebiya, V. I. Korobov, On stabilization problem for nonlinear system power principal part. - Joyrnal of Mathematical Physics, Analysis, Geometry 2016, Vol. 12, No. 2, pp. 113-133.

[3] I.A. Raptis, K.P. Valavanis, Linear and Nonlinear Control of Small-Scale Unmanned Helicopters, Intelligent Systems, Control and Automation: Science and Engineering 45, DOI 10.1007/978-94-007-0023-9, © Springer Science+Business Media B.V. 2011

[4] М. О. Бебия, "Стабилизация систем со степенной нелинейностью". Вісник ХНУ ім. В. Н. Каразіна. Серія "Математика, прикладна математика і механіка"№1120, 2014. сс.75-84.