

专家控制

Author: 章翰宇

ID: 3220104133

Abstract

车载倒立摆系统，一辆小车在水平轨道上移动，小车上有一个可绕固定点转动的倒立摆。控制小车在水平方向的移动可使摆杆维持直立不倒。比较离散PID控制器以及专家控制方法，针对不同的初始夹角，给出专家PID控制的结果。

Keywords: 智能控制，专家控制

如有疑问，请访问 https://github.com/Maythics/Control_simulink.git

模型建立

如下图，忽略车轮与地面的摩擦力等阻力，可推导出车载倒立摆的动力学方程（分别为大车水平分量，小球水平和竖直分量）：

$$\begin{cases} F - N \cos(\theta) = M\ddot{x} \\ N \sin \theta = m(\ddot{x} + l(\cos \theta \ddot{\theta} - \sin \theta \dot{\theta}^2)) \\ N \cos \theta - mg = ml(-\cos \theta \dot{\theta}^2 - \sin \theta \ddot{\theta}) \end{cases}$$

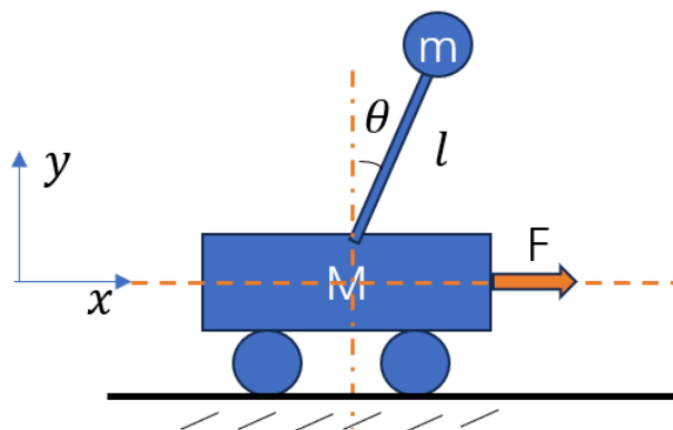


Figure 1: 倒立摆模型

消去变量 N ，得到：

$$\begin{cases} (M + m)\ddot{x} + ml \cos \theta \ddot{\theta} - ml \sin \theta \dot{\theta}^2 = F \\ ml^2 \ddot{\theta} + ml \ddot{x} \cos \theta - mgl \sin \theta = 0 \end{cases}$$

为了便于画方块图，将 x 的二阶导数移到左边：

$$\begin{cases} \ddot{x} = \left(\frac{M+m}{ml \cos \theta} - \frac{1}{l} \cos \theta \right)^{-1} \left(\tan \theta \dot{\theta}^2 + \frac{F}{ml \cos \theta} - \frac{g}{l} \sin \theta \right) \\ \ddot{\theta} = \frac{g}{l} \sin \theta - \frac{1}{l} \cos \theta \ddot{x} \end{cases}$$

下面是方块图：

Simulink

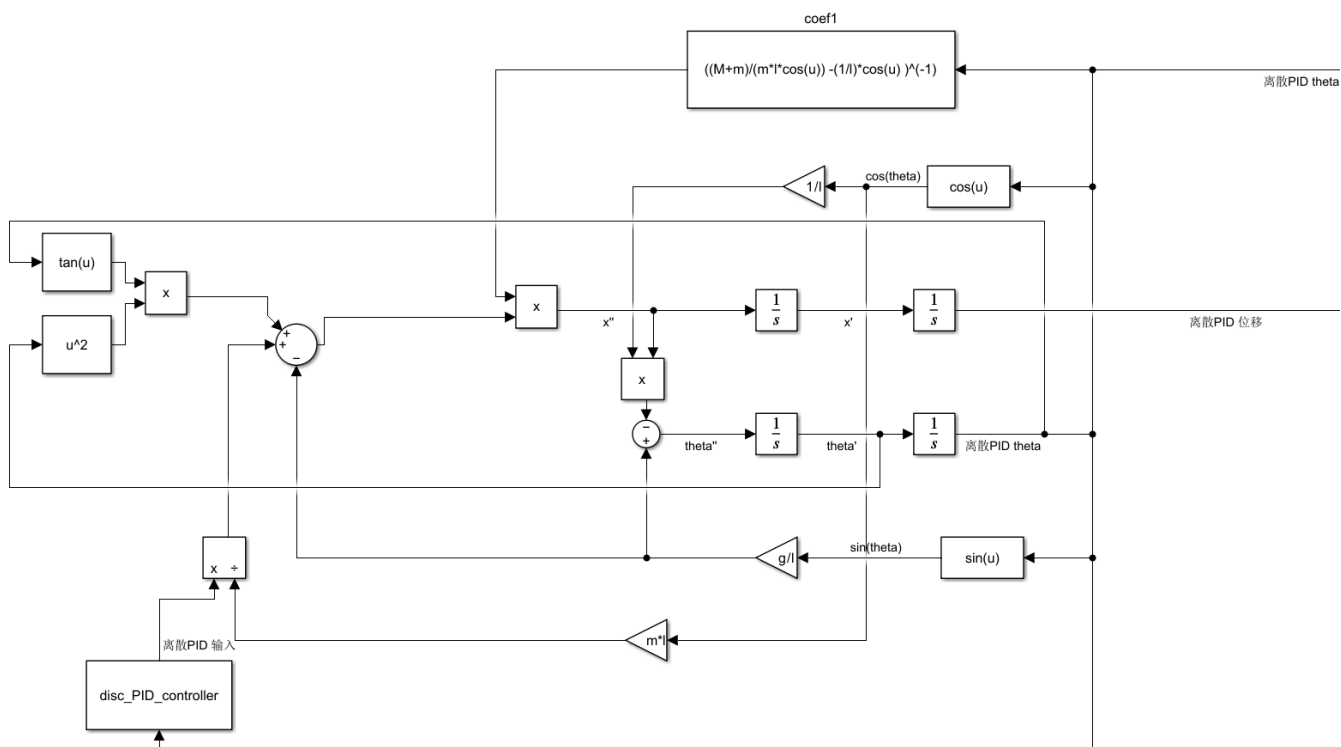


Figure 2: Simulink 模型图（离散 PID 版本）

框图解释：核心是中间两路 $\ddot{\theta} \rightarrow \dot{\theta} \rightarrow \theta$ 以及 $\ddot{x} \rightarrow \dot{x} \rightarrow x$ 。

其中， $\ddot{\theta}$ 的值根据 $\frac{g}{l} \sin \theta - \frac{1}{l} \cos \theta \ddot{x}$ 给出，因此是两部分的相减，下面一部分，来自 θ ，作用 sin 后再乘以 Gain 得到；上面一部分来自 cos 作用后的 θ 与 \ddot{x} 的乘积。

\ddot{x} 比较复杂，表达式为 $(\frac{M+m}{ml \cos \theta} - \frac{1}{l} \cos \theta)^{-1} (\tan \theta \dot{\theta}^2 + \frac{F}{ml \cos \theta} - \frac{g}{l} \sin \theta)$ ，因此，框图最上方的 coef 块即计算了前面这个很大的系数，而框图左侧的三个部分相加减，即 $\tan \theta \dot{\theta}^2$, $\frac{F}{ml \cos \theta}$, $\frac{g}{l} \sin \theta$ 这三部分。

disc_PID_controller 部分使用 S-Function 实现。

控制器设计

Warning

我使用的均是 Level 2 的 S-Function

以下为离散 PID 的实现代码主要部分，设置了三个内置变量：

```
function DoPostPropSetup(block)
```

```
%% Setup Dwork
```

```
block.NumDworks = 3;
```

```
% 一个内置更新量为 F(k)
```

```

block.Dwork(1).Name = 'F';
block.Dwork(1).Dimensions = 1;
block.Dwork(1).DatatypeID = 0;
block.Dwork(1).Complexity = 'Real';
block.Dwork(1).UsedAsDiscState = true;

% 一个内置更新量为 theta(k)
block.Dwork(2).Name = 'theta';
block.Dwork(2).Dimensions = 1;
block.Dwork(2).DatatypeID = 0;
block.Dwork(2).Complexity = 'Real';
block.Dwork(2).UsedAsDiscState = true;

% 一个内置更新量为 Delta_theta(k)
block.Dwork(3).Name = 'Delta_theta';
block.Dwork(3).Dimensions = 1;
block.Dwork(3).DatatypeID = 0;
block.Dwork(3).Complexity = 'Real';
block.Dwork(3).UsedAsDiscState = true;

%block.DialogPrm(1).Data;

function Output(block)

    block.OutputPort(1).Data = block.Dwork(1).Data; % 输出即为 F(k)

function Update(block)

    % 更新目标: F(k) (即 block.Dwork(1).Data), 然后输出之
    % 更新步骤:
    % 首先, theta(k) 输入 (为 InputPort(1).Data), 将其与 theta(k-1) (Dwork 变量) 作差, 得到
    Delta_theta(k)
    Delta_theta_k = block.InputPort(1).Data - block.Dwork(2).Data;
    % 这样, Delta_Delta_theta 也可以算了:
    Delta_Delta_theta = Delta_theta_k - block.Dwork(3).Data;
    % 至此, 组成增量 PID 的三个关键, 即 theta, Delta_theta, Delta_Delta_theta 都有了

    % 增量 PID 的 F(k) 更新公式:
    F_k = block.Dwork(1).Data + K*(K_p*Delta_theta_k + T/T_i*block.InputPort(1).Data + T_d/
    T *Delta_Delta_theta);

    % 更新 Dwork 参数们:
    % 力的更新要考虑上下限:
    if F_k > F_m
        block.Dwork(1).Data = F_m;
    elseif F_k < -F_m
        block.Dwork(1).Data = -F_m;
    else
        block.Dwork(1).Data = F_k;
    end

```

```
block.Dwork(2).Data = block.InputPort(1).Data; % theta_k 参数就是输入本身
block.Dwork(3).Data = Delta_theta_k; % Delta_theta 参数更新
```

也可以使用专家控制方法，和离散 PID 唯一的区别是，增加了一些判断语句，分类讨论 K 的取值，但是上面的 PID 则是固定的 K 取值（我默认设置为 1）

```
%% 专家控制额外部分：
% 若 theta_k 很大，则拉满输出，不用管 PID 算法
if abs(theta_k) >= theta_m
    block.Dwork(1).Data = sign(theta_k)* F_m;
else
% 若稍微比较大，则分两种情况讨论
    if ( abs(theta_k)>= theta_2 ) && ( abs(theta_k)< theta_m )

        % 1) 若乘积>0，则 K=K_b 再使用 PID
        if theta_k * Delta_theta_k > 0
            K = K_b;

        % 2) 若乘积<0，则再进一步分类讨论
        else
            % i) 若两个 Delta 之乘积为正，则 K=1
            if Delta_Delta_theta*Delta_theta_k > 0
                K = 1;
            % ii) 若两个 Delta 之乘积为负，则 K=K_b
            else
                K = K_b;
            end
        end
    end

% 若较小，则分两种情况讨论
elseif ( abs(theta_k)>= theta_1 ) && ( abs(theta_k)< theta_2 )

    % 1) 若乘积>0，则 K=1 再使用 PID
    if theta_k * Delta_theta_k > 0
        K = 1;
    % 2) 若乘积<0，则再进一步分类讨论
    else
        % i) 若两个 Delta 之乘积为正，则 K=K_s
        if Delta_Delta_theta*Delta_theta_k > 0
            K = K_s;
        % ii) 若两个 Delta 之乘积为负，则 K=1
        else
            K = 1;
        end
    end
end

% 若 theta_k 很小，则 K=1 再使用 PID
else
    K = 1;
end
```

```

end
% 增量PID的F(k)更新公式:
F_k = block.Dwork(1).Data + K*(K_p*Delta_theta_k + T/T_i*block.InputPort(1).Data +
T_d/T *Delta_Delta_theta);

% 更新Dwork参数们:
% 最后, 力的更新仍然要考虑上下限!
if F_k > F_m
    block.Dwork(1).Data = F_m;
elseif F_k < -F_m
    block.Dwork(1).Data = -F_m;
else
    block.Dwork(1).Data = F_k;
end
end
block.Dwork(2).Data = block.InputPort(1).Data; % theta_k 参数就是输入本身
block.Dwork(3).Data = Delta_theta_k; % Delta_theta 参数更新

```

效果对比分析

准备测试, 使用题中建议的参数列表:

```

%% 离散PID参数
m = 0.5; M = 1; l = 0.5; g = 9.8;
T = 0.0001; % sample period
K_p = 200; T_i = 0.001; K = 1;
T_d = 10; F_m = 25; % max input
%% 专家控制部分参数
theta_1 = 0.1; theta_2 = 0.3;
theta_m = 0.5; K_s = 1; K_b = 1.3;

```

框图如下图 Figure 3, 把离散PID系统控制的一个系统与专家控制改进的系统, 其输出值汇总到一个Scope中进行对比, 分析区别:

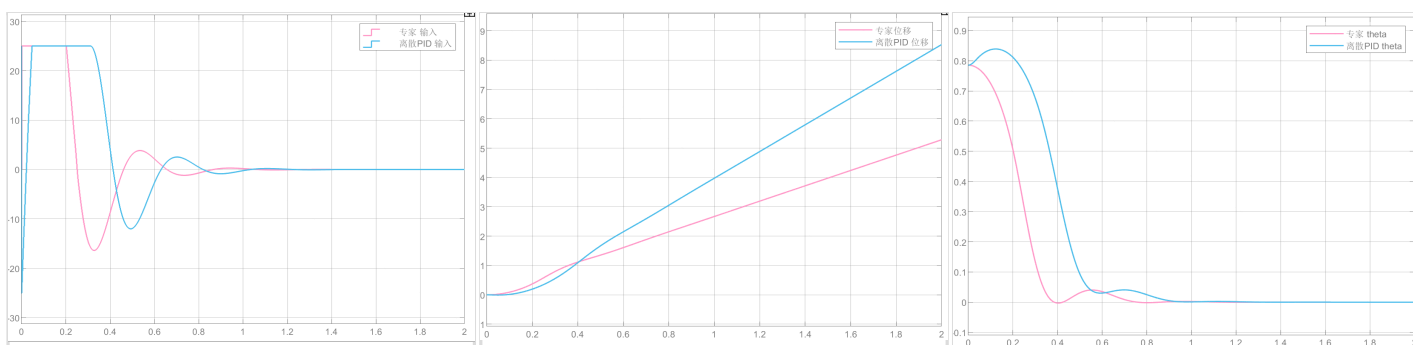


Table 1:

1. 输入 2. 小车位移 3. 倒立摆角度

可见, 在该种参数下, 两方法都可以使得倒立摆的摆角稳定在0度左右, 并且调节时间都很快(1秒以内)。但是, 专家控制的倒立摆角度无超调, 调节时间更短, 而且使用的能耗更小(参见输入曲线), 最后由于调节产生的小车速度也更小。因此, 从快速性和稳定性来分析, 专家控制更胜一筹。

Simulink

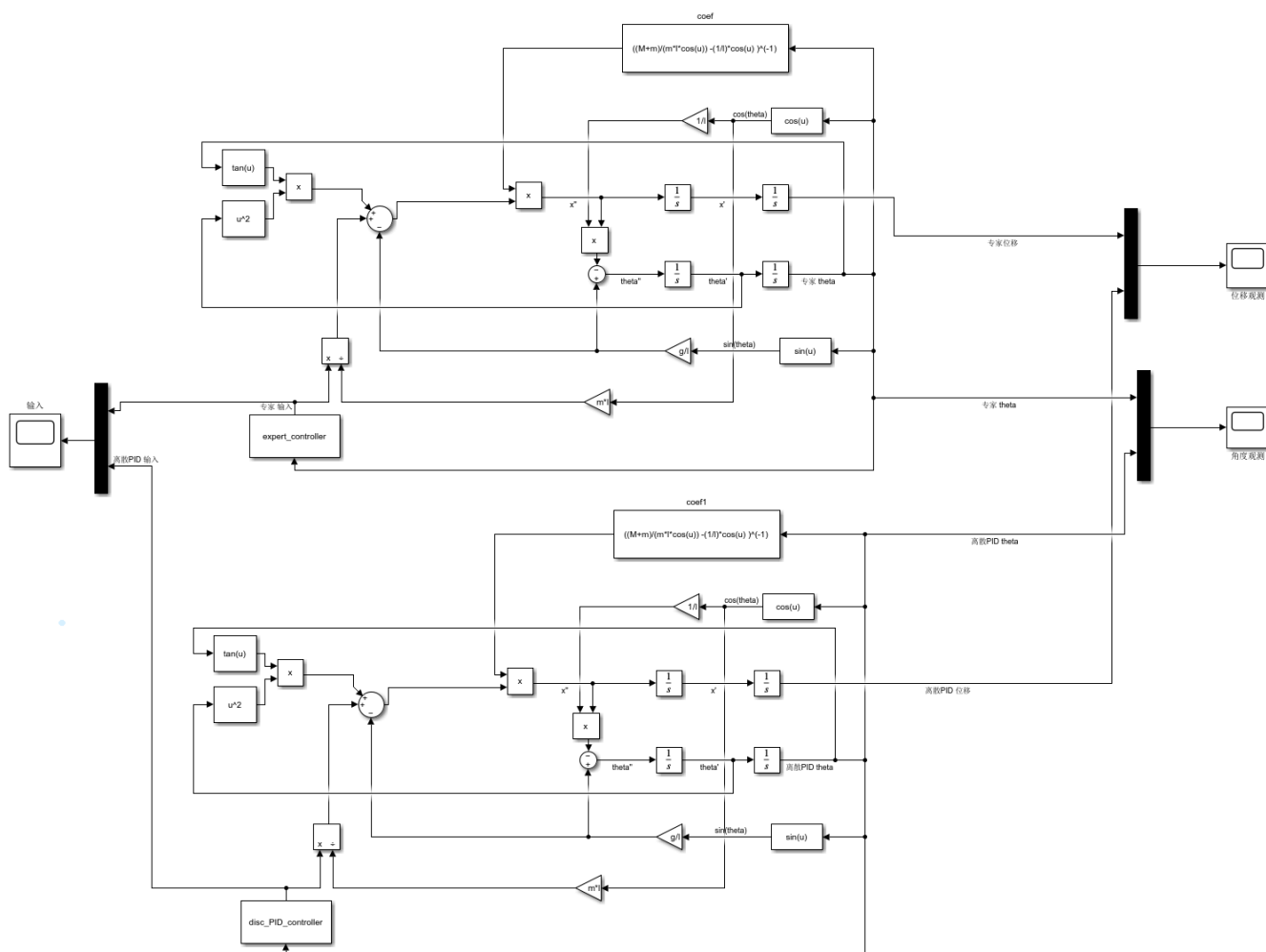


Figure 3: 对比框图

不同初始条件的专家控制

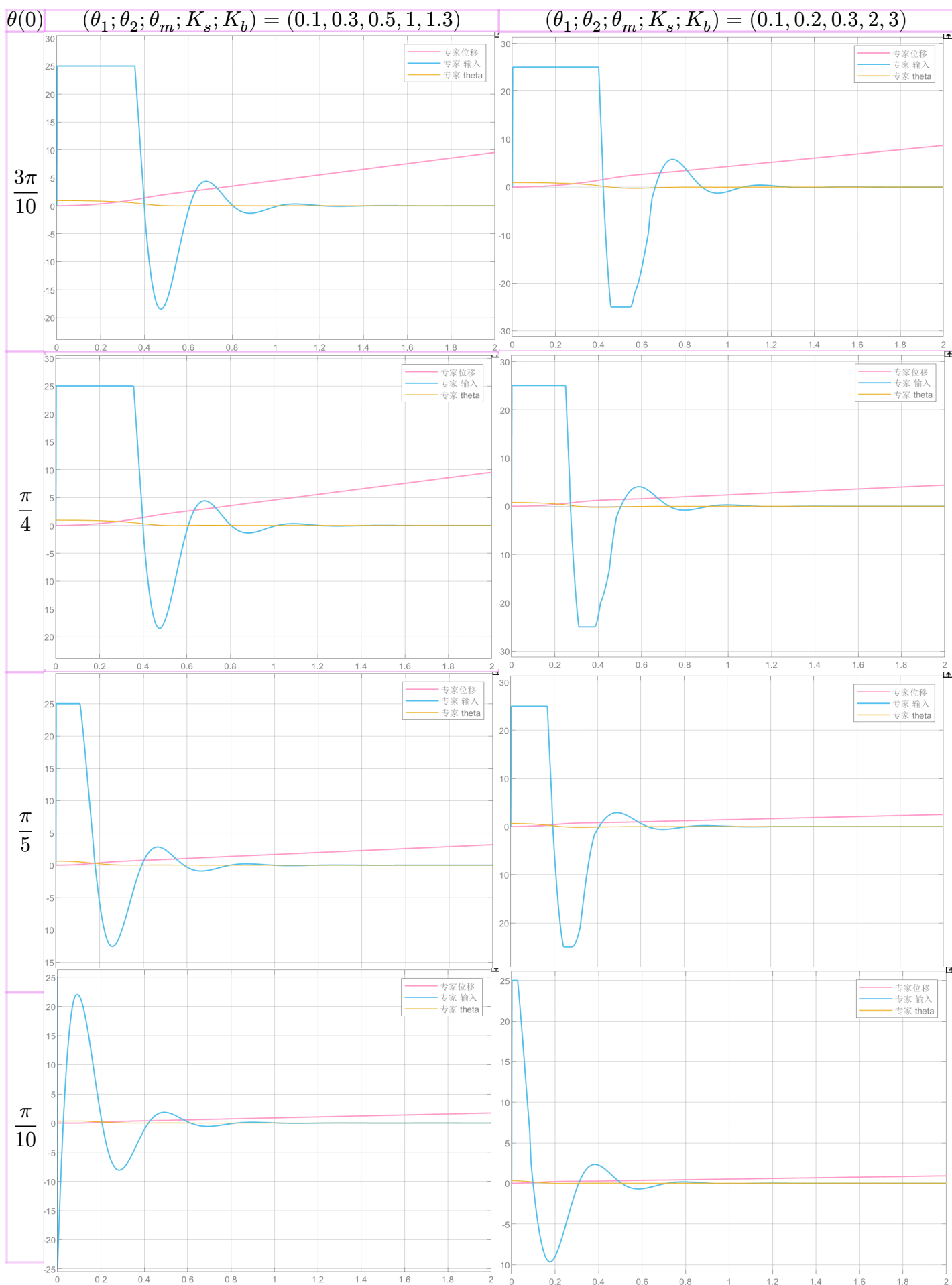
下面，探索不同初值 $\theta(0)$ 下，专家控制效果是否仍然较好。首先证明如下断言：

Claim

$\exists \theta_0^* \in [0, \frac{\pi}{2}]$ ，使得，若初始条件满足 $\theta(0) = \theta_0$ ，其中 $\forall \theta_0 > \theta_0^*$ ，则，不存在一组合适的参数，使得 $\theta(\infty) = 0$

Proof 以车为参考系，分析小球受力，由于非惯性系中惯性力水平方向向左，且最大为 $(mF_m)/M$ ，又受到竖直向下的重力 mg ，小球所受杆子的支撑力沿杆径向，因此，如果重力与惯性力合力，与竖直方向的夹角大于杆子与竖直方向的夹角，则所受合力不可能使得小球回归平衡，由几何知识得，此临界角 $\theta_0^* = \arctan\left(\frac{F_m}{Mg}\right)$

因此，无需测试初始角度过大的倒立摆系统，因为在此题框架下，存在一些过大初值，不能控制成功的情况。



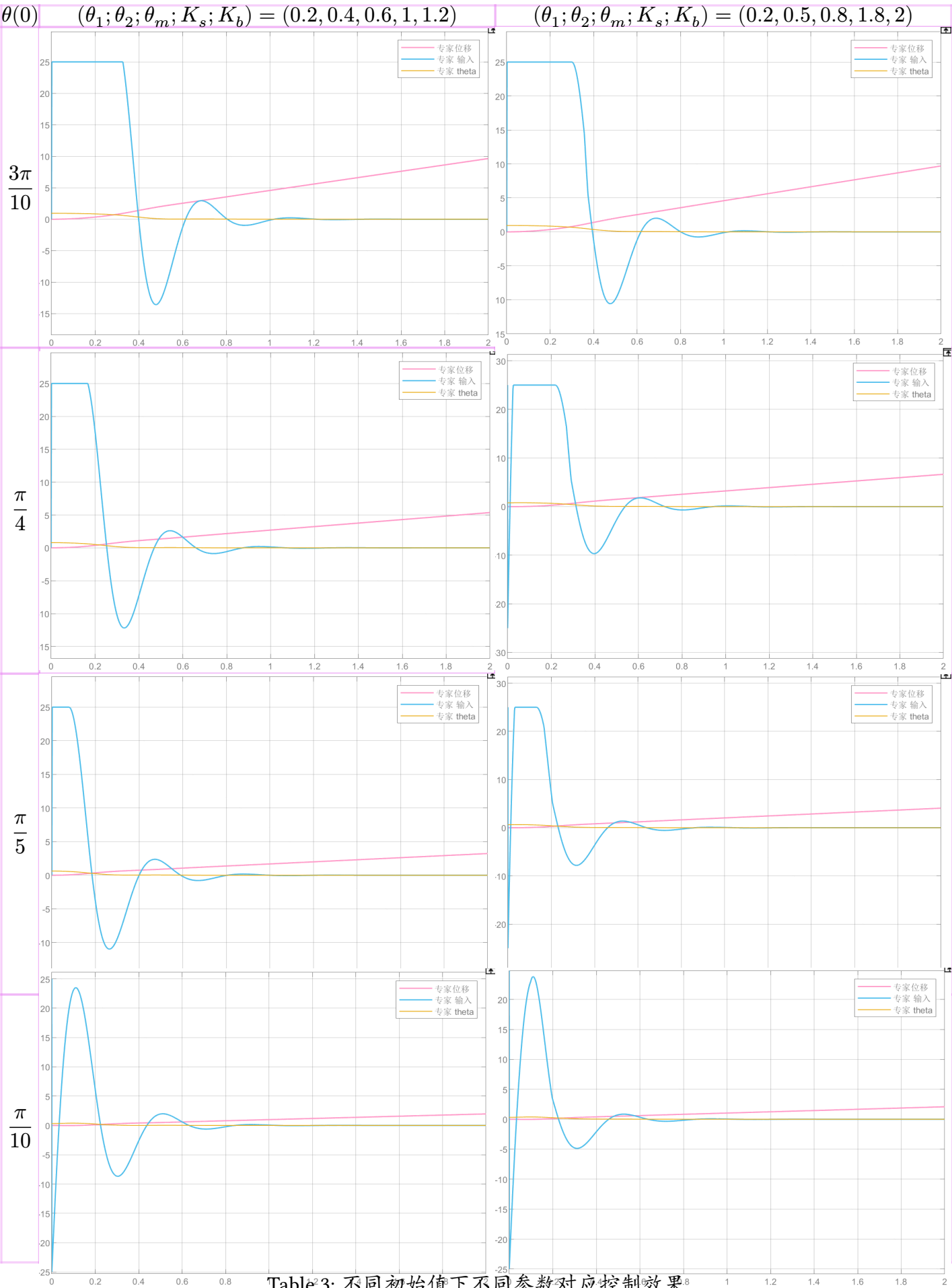


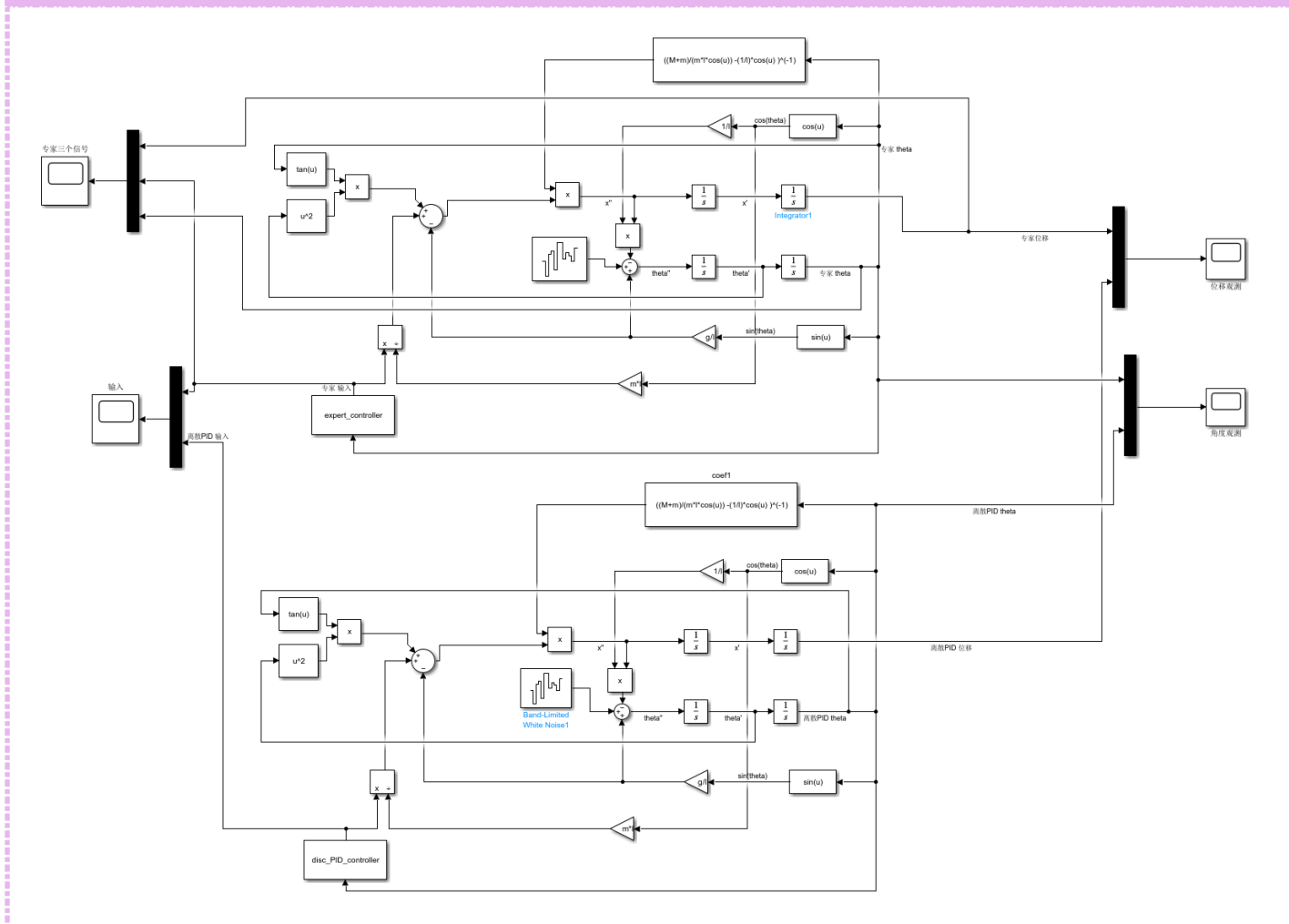
Table 3: 不同初始值下不同参数对应控制效果

抗扰动测试

白噪声

模拟当小车在运动时， $\ddot{\theta}$ 收到高斯白噪声的影响后，是否还能够较好维持在 $\theta = 0$ 附近

Simulink



此处，取的专家控制参数为：

$$(\theta_1; \theta_2; \theta_m; K_s; K_b) = (0.1, 0.3, 0.5, 1, 1.3)$$

取的初始角为

$$\theta(0) = \frac{\pi}{4}$$

模型如上图， $\ddot{\theta}$ 处加入了噪声，下表为不同噪声功率时，两种控制方法的效果对比。

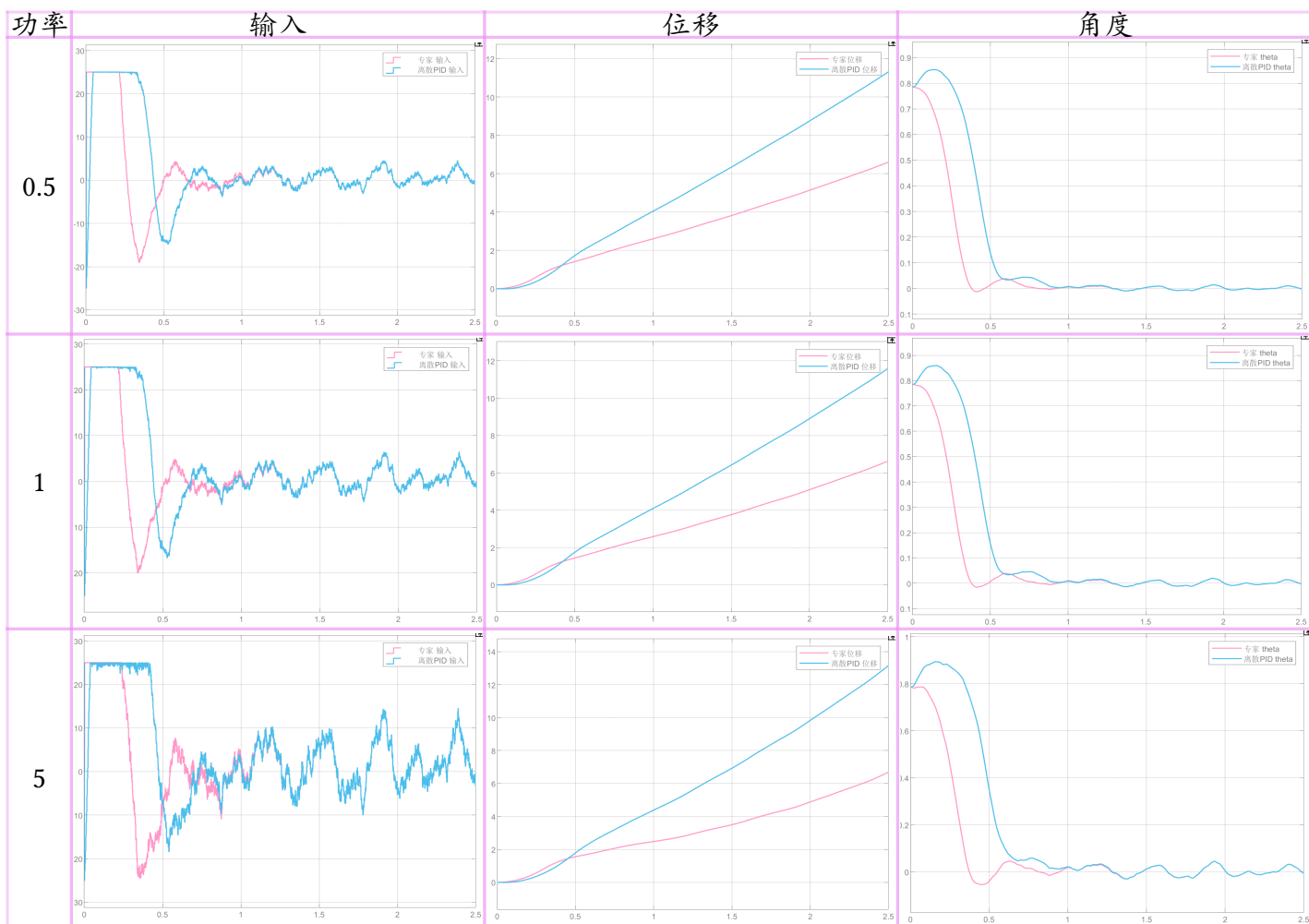


Table 4: 白噪音下的控制效果对比

可见，专家控制在有噪音的情况下，控效果也比离散PID要更好一些

阶跃扰动

模拟当小车在运动时，球体收到榔头的冲激导致速度 $\dot{\theta}$ 突变的情况，此种扰动 $\ddot{\theta}$ 可视为无穷，比高斯白噪声影响更大。

此处，取的专家控制参数为：

$$(\theta_1; \theta_2; \theta_m; K_s; K_b) = (0.1, 0.3, 0.5, 1, 1.3)$$

取的初始角为

$$\theta(0) = \frac{\pi}{4}$$

模型如下图，保留了 $\ddot{\theta}$ 处的功率为1的高斯白噪声，并新增加 $\dot{\theta}$ 处，0.8秒时加入了大小为 π 的角速度阶跃。

Simulink

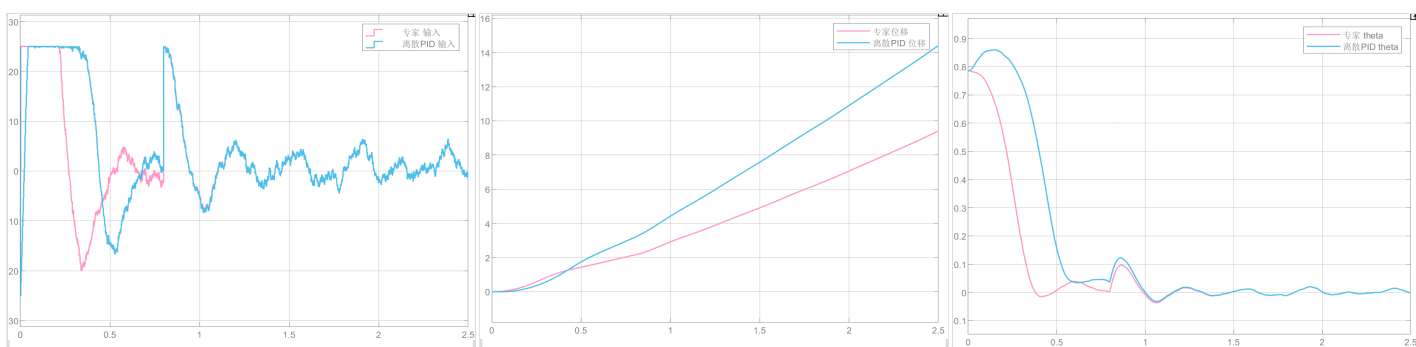
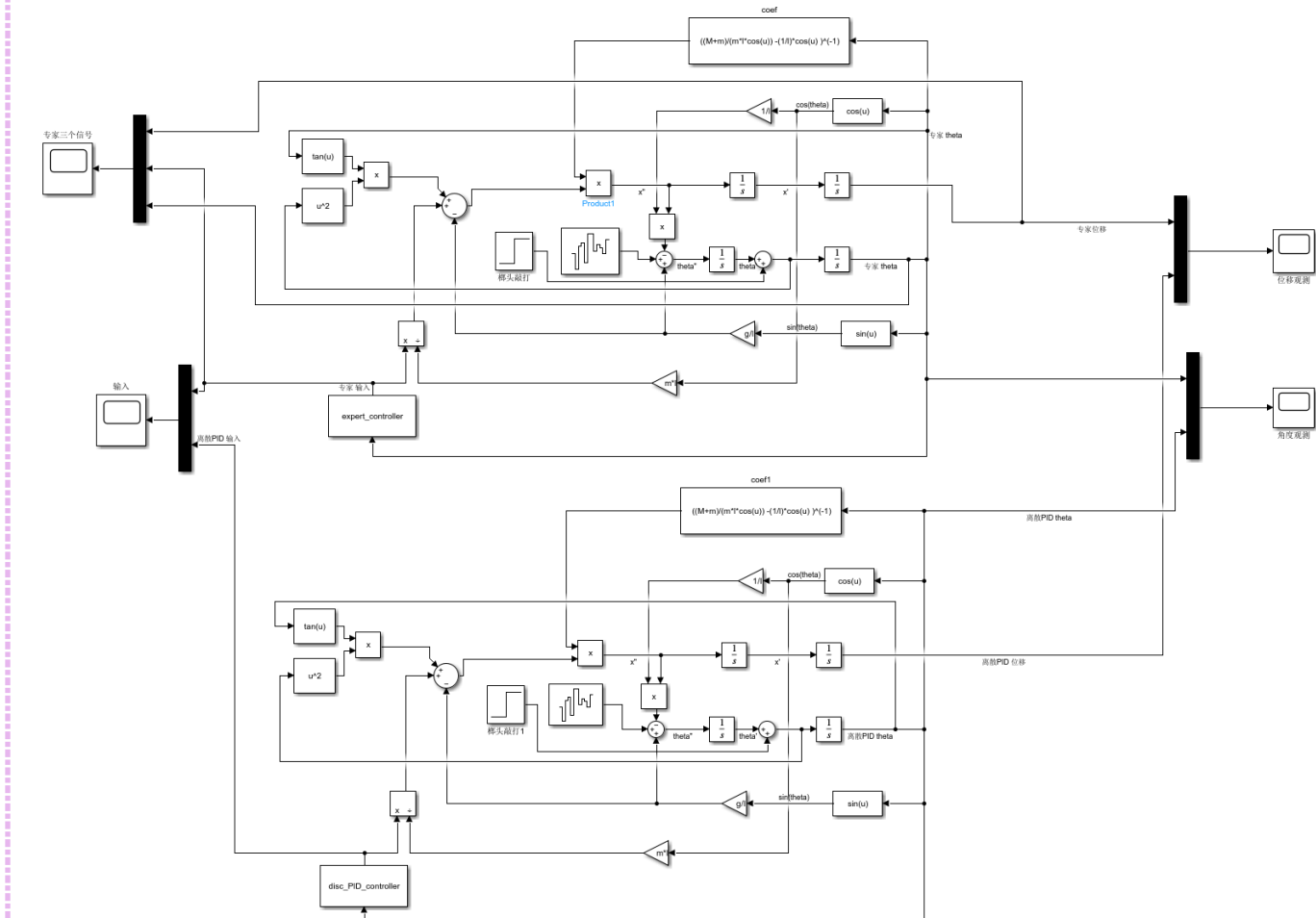


Table 5: 榔头敲击下, 1. 输入 2. 小车位移 3. 倒立摆角度

可见，抗冲激效果还可以。

不同平衡位置测试

之前已经测试了平衡点为 $\theta = 0$ 的情况，下面测试平衡点为 $\theta = 0.1\pi$ 与 $\theta = -0.1\pi$ 的情形。

取的专家控制参数为： $(\theta_1; \theta_2; \theta_m; K_s; K_b) = (0.1, 0.3, 0.5, 1, 1.3)$

初始角度为 $\theta(0) = \frac{\pi}{4}$

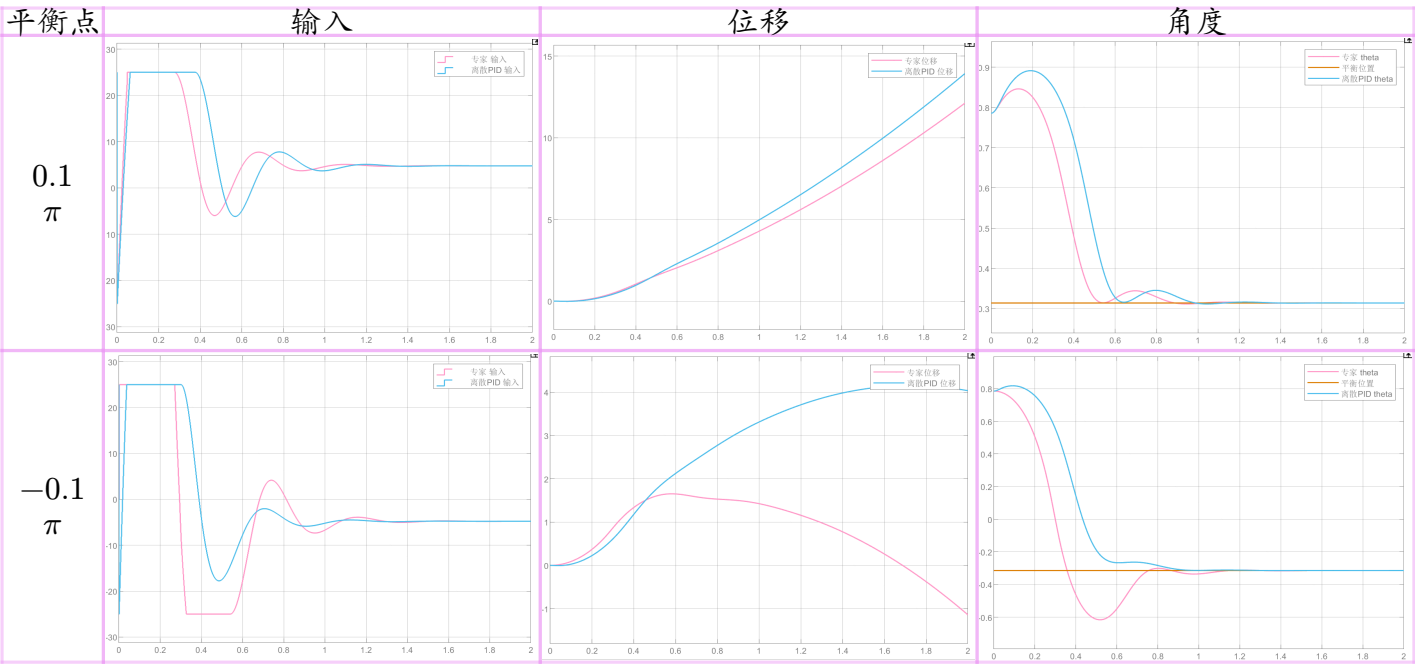


Table 6: 不同平衡点

可见，该专家控制规则也有缺点，在平衡角度为正时没问题，但平衡角度为负时，由于初始角度为正，因此一开始差距很大，导致输入过大，会出现极大的超调，后来刹车已经来不及了，因此稳定性低于PID，事实上，当平衡角度过负时（比如 -0.2π ），专家控制就会失效，但是PID仍然能够成功（不考虑任何噪声）

新专家控制

动机分析

目前的专家控制和离散PID控制均对于较大的平衡点做的不好，尤其是专家控制。虽然目前的专家控制在最终平衡点为0或附近时，能有非常好的控制效果（无论是速度方面还是能耗方面），但是对于偏离0较大的负角度，就无法平衡了，出现很大超调（见Table 6）即不稳定的预兆，事实上，当设置 $\theta(0) = \frac{\pi}{4}$ 但是最终平衡位置为 -0.18π 时，则专家控制失效，离散PID仍能成功；当最终平衡位置为 0.18π 时，两者均失败：（注：此处均加入了白噪音和阶跃冲激，没噪音时这个角度是能成功的）

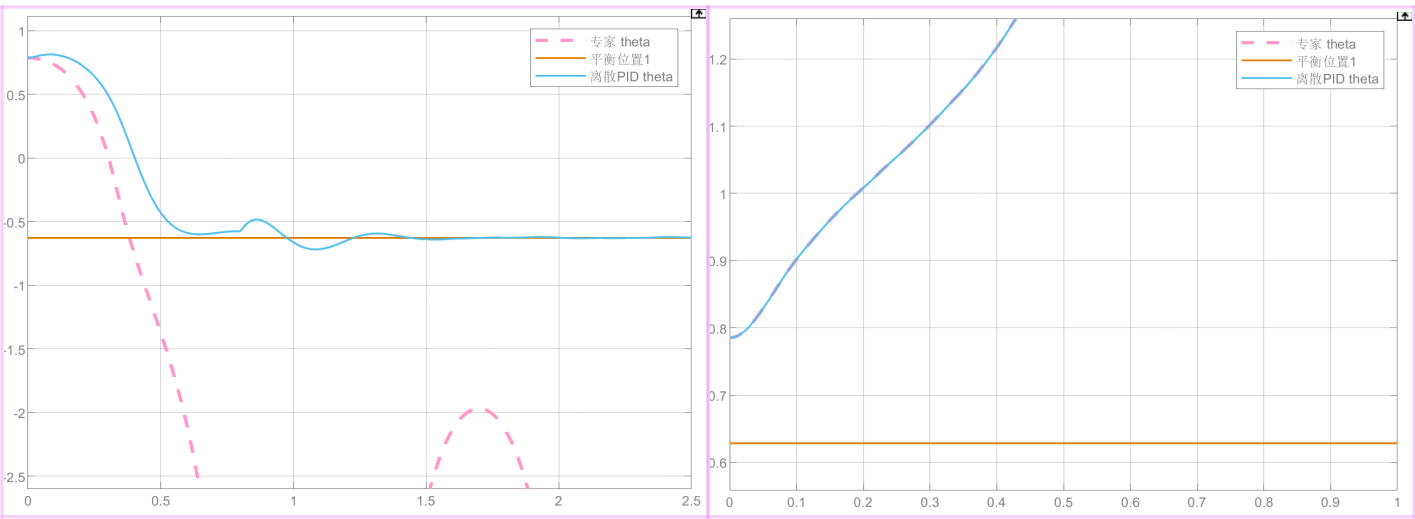


Table 7: 当前两种方案控制的失败案例

新专家控制思路

之前的专家控制之所以失效，是因为在差的很远时调大了 K 值，这会导致输入过头了无法刹车。因此，为保险起见，使用普通PID较好，但是普通PID的问题在于，误差太大时，输入还不够大，这又招致调节能力不足。

因此，新的方案是，在误差较大时，仅仅使用比例控制而禁用积分微分，但是调大比例系数，这一方面能避免旧专家控制的输入过头问题，又缓解了普通PID控制的输入不足问题。控制器设计如下，仅仅在离散PID的基础上做如下修改：

% 增量PID的 $F(k)$ 更新公式：

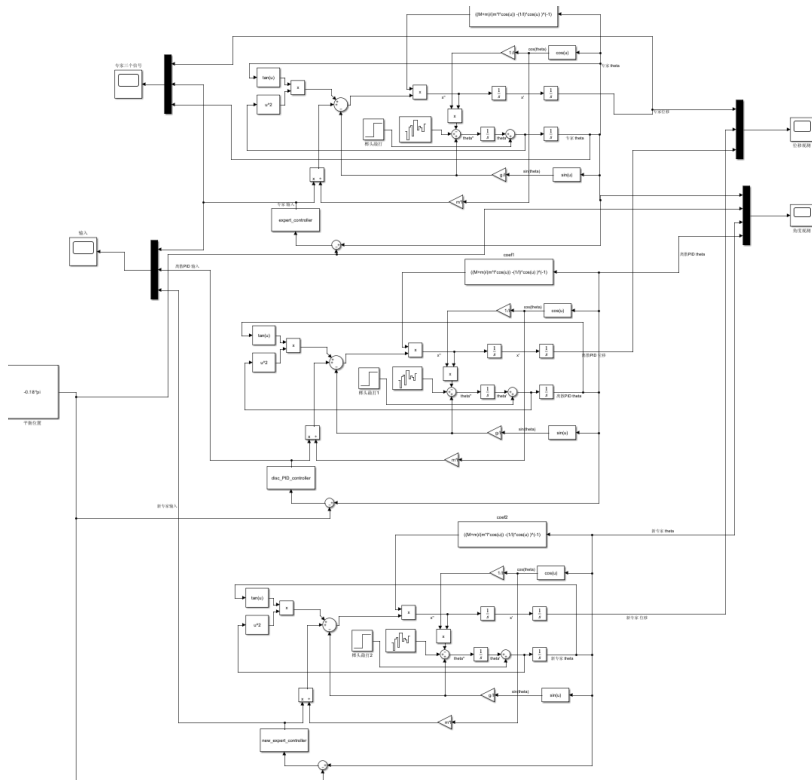
```
if Delta_Delta_theta+Delta_theta_k >= 0.0001
    F_k = block.Dwork(1).Data + 100*K*(K_p*Delta_theta_k);
else
    F_k = block.Dwork(1).Data + K*(K_p*Delta_theta_k + T/T_i*block.InputPort(1).Data +
    T_d/T *Delta_Delta_theta);
end
```

新专家控制方法效果

测试时，提供三种方法（离散PID、之前的专家控制、新专家控制）对比，发现新的专家控制在另外两种方法都发散的情形下，能够镇定系统。

注意，测试时加入了功率为0.1的白噪音和在0.8秒时施加的大小为 π 的角速度阶跃冲激，见下图在0.8秒处遭受较大的冲激后仍能恢复，证明新专家控制方案可行。下图中，由上到下的三个系统分别为旧专家、PID、新专家，共用一个scope查看信号。

Simulink



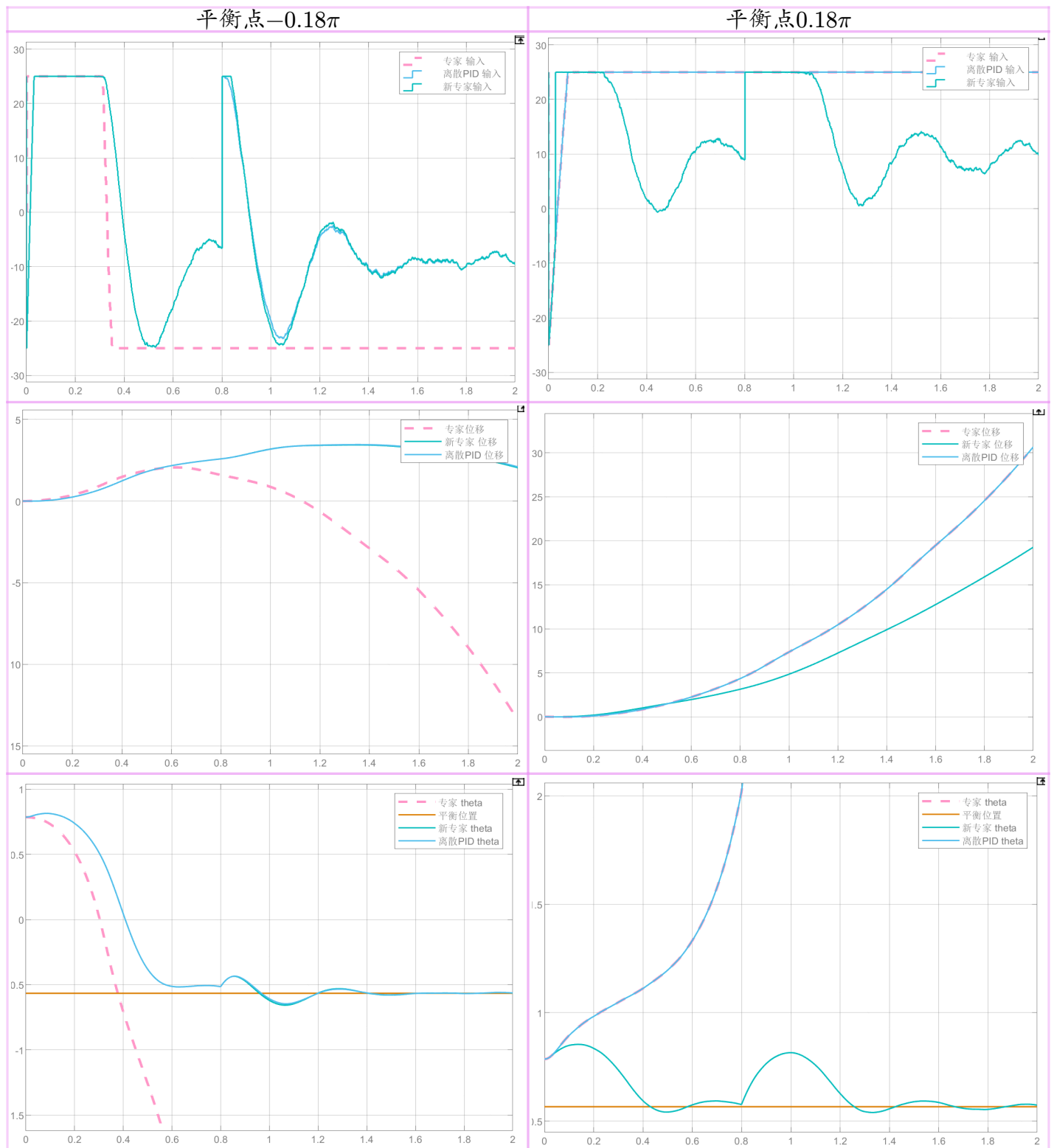


Table 8: 前两种方案控制的失败时，新专家控制可行

代码附件与运行说明

> 使用的 Matlab 版本为 2023b

附件含有：

> cart_pendulum.slx 仿真模型

> param_for_cart.m 含有参数

> expert_controller.m、new_expert_controller.m、disc_PID_controller.m 三个不同的控制器 S-function 文件

测试时，请先运行 param_for_cart.m 文件（使得 workspace 中有参数的数据，这样 Simulink 以及 S-function 文件才能读到参数数值）然后即可运行 slx 文件。