

Практика 11 – Пространства и нормы

1. Основные понятия

Любое пространство представляет собой непустое множество, над элементами которого определены операции, такие, что результат их, выполнения является элементом того же множества:

\mathbb{R} – множество всех действительных (вещественных) чисел с двумя возможными операциями над ними (сложением и умножением);

\mathbb{C} – множество всех комплексных чисел;

$\mathbb{R}(s)$ – множество всех дробно-рациональных функций комплексного аргумента s .

Пространство с операцией перевода элементов из одного множества в другое называется нормированным, а результат такого перевода – нормой.

2. Пространство Лебега и норма

Пространство Лебега L – класс комплекснозначных функций $f(t)$ вещественного аргумента t . Значения функций $f(t)$ принадлежат пространству непрерывных функций C^1 с p -интегрируемыми функциями. Различают пространства Лебега L :

○ Векторные функции

$$L_m^p(-\infty, \infty)$$

○ Матричные функции

$$L_{m \times k}^p(-\infty, \infty)$$

В данном случае норма порождается скалярным произведением. Таким образом, вместе с понятием «длины» здесь имеет смысл и понятие «угла», а следовательно, и смежные понятия, такие как ортогональность, проекция.

Скалярное произведение на пространстве L^2 вводится следующим образом:

$$\langle f, g \rangle = \int_X f(x) \overline{g(x)} \mu(dx)$$

в случае, если рассматриваемые функции комплекснозначные, или:

$$\langle f, g \rangle = \int_X f(x) g(x) \mu(dx)$$

если они вещественные. Тогда, очевидно:

$$\|f\|_2 = \sqrt{\langle f, f \rangle}$$

то есть норма порождается скалярным произведением. В виду полноты любого L^p следует, что L^2 - гильбертово.

Пространство Лебега \mathbf{L} – класс комплекснозначных функций $F(s)$ комплекснозначного аргумента s с p -интегрируемым модулем. Различают пространства Лебега \mathbf{L} :

- Векторные функции
 $L^p_{m(-\infty, \infty)}$
- Матричные функции
 $L^p_{m \times k(-\infty, \infty)}$

Задача 1. Найти норму $\|f\|_{L^\infty_{m \times k}}$ для матричной функции комплексного аргумента вида:

$$f = \begin{bmatrix} a & jb \\ b & c \end{bmatrix}$$

Для определения нормы необходимо найти:

$$\|f\|_{L^\infty_{m \times k}} = \sup \sqrt{\lambda_{\max} [\bar{f}(t)f(t)]} = \sup \sqrt{\lambda_{\max} [\bar{f}f]}$$

1. Определим $\bar{f}f$. Эрмитово сопряжение заданной матрицы f :

$$\bar{f} = \begin{bmatrix} a & b \\ -jb & c \end{bmatrix}$$

Тогда:

$$\bar{f}f = \begin{bmatrix} a & b \\ -jb & c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & jb \\ b & c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a^2 + b^2 & jab + bc \\ -jab + bc & b^2 + c^2 \end{bmatrix} = f^\bullet$$

2. Найдем матрицу $L = \lambda I - f^\bullet$:

$$L = \begin{bmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} a^2 + b^2 & jab + bc \\ -jab + bc & b^2 + c^2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda - a^2 - b^2 & -jab - bc \\ jab - bc & \lambda - b^2 - c^2 \end{bmatrix}$$

и определитель матрицы L :

$$\begin{aligned} \det \begin{bmatrix} \lambda - a^2 - b^2 & -jab - bc \\ jab - bc & \lambda - b^2 - c^2 \end{bmatrix} &= (\lambda - a^2 - b^2)(\lambda - b^2 - c^2) - (-jab - bc)(jab - bc) = \\ &= \lambda^2 - (a^2 + 2b^2 + c^2)\lambda + a^2c^2 + b^4 = \delta(\lambda) \end{aligned}$$

3. Найдем λ_{\max} из решения уравнения $\delta(\lambda) = 0$:

$$\begin{aligned} \lambda^2 - (a^2 + 2b^2 + c^2)\lambda + a^2c^2 + b^4 &= 0 \\ \lambda_{1/2} &= \frac{a^2 + 2b^2 + c^2 \pm \sqrt{(a^2 + 2b^2 + c^2)^2 - 4(a^2c^2 + b^4)}}{2} \end{aligned}$$

Пусть:

$$\begin{aligned} \alpha &= a^2 + 2b^2 + c^2 \\ \beta &= 2ac \\ \gamma &= 2b^2 \end{aligned}$$

Тогда:

$$\lambda_{1/2} = \frac{\alpha}{2} \pm \frac{\sqrt{\alpha^2 - \beta^2 - \gamma^2}}{2} \Rightarrow \|f\|_{L_{m \times k}^\infty} = \sup \sqrt{\lambda_{\max} [\bar{f}f]} = \sqrt{\lambda_{\max}} = \sqrt{\frac{\alpha}{2} + \frac{\sqrt{\alpha^2 - \beta^2 - \gamma^2}}{2}}$$

$$\lambda_{\max} = \frac{\alpha}{2} + \frac{\sqrt{\alpha^2 - \beta^2 - \gamma^2}}{2}$$

4. Пространство Харди

Элементами нормированных пространств могут быть не только числа: в частности, в H^∞ -теории широко используются пространства Харди H .

Пространство Харди H - особый вид функциональных пространств в комплексном анализе, аналог L^p -пространства из функционального анализа. Пространство Харди H – класс аналитических комплекснозначных функций $F(s)$ в открытой плоскости C (за исключением мнимой оси) с p -интегрируемыми функциями. $F(s)$ – аналитическая функция, которая сходится к точке s_0 в некоторой окрестности по всем направлениям.

1) $\mathbb{R}H^\infty$ –пространство строго правильных дробно-рациональных функций $F(s) \in \mathbb{R}(s)$, не содержащих особенностей в правой полуплоскости и на мнимой оси;

2) $\mathbb{R}H^\infty$ – пространство правильных дробно-рациональных функций $F(s) \in \mathbb{R}(s)$, не содержащих особенностей в правой полуплоскости и на мнимой оси.

Таким образом, получаем, что $\mathbb{R}H^\infty$ есть подпространство пространства $\mathbb{R}H^\infty$:

$$\mathbb{R}H^2 \subset \mathbb{R}H^\infty.$$

Проведенный в рамках пространства $\mathbb{R}H^\infty$ синтез регулятора гарантирует его устойчивость.

В общем виде нормой H_∞ матричной передаточной функции $G(p)$ называют:

$$\|G(p)\|_\infty = \text{ess sup } \bar{\sigma}(G(j\omega))$$

где $\bar{\sigma}(a)$ - максимальное сингулярное собственное значение матрицы a . В скалярном случае H_∞ норма есть максимальное значение модуля частотной передаточной функции $|G(j\omega)|$.

Физический смысл нормы в пространстве Харди

Сравним H_2 - и H_∞ - нормы сигналов, результаты для большей наглядности сведём в таблицу:

Сравнение норм сигнала в различных пространствах

H_2 -норма сигнала	H_∞ -норма сигнала
$\ u(t)\ _{H_2} = \ u\ _2 = \left[\int_{-\infty}^{\infty} u(t) ^2 dt \right]^{\frac{1}{2}}$ <p>т.е. $\ u\ _2^2$ – энергия сигнала $u(t)$</p>	$\ u(t)\ _{H_\infty} = \ u\ _\infty = \sup_t u(t) , \text{ т.е.}$ <p>точная верхняя грань абсолютной величины сигнала $u(t)$</p>

Таким образом, введение H_∞ - нормы позволит эффективно решить задачу оптимизации даже при наличии минимальной информации о действующих на исследуемую систему возмущениях. При этом внешние воздействия могут носить как параметрический, так и структурный характер, а также являться возмущающим сигналом в обычной его трактовке – шумом.

Передаточные функции, принадлежащие пространству \mathbb{RH}_∞ , отличаются следующим:

- 1) являются правильными дробно-рациональными выражениями \Rightarrow построенный регулятор будет удовлетворять принципу физической реализуемости;
- 2) не содержат особенностей в правой полуплоскости и на мнимой оси \Rightarrow построенный регулятор будет обладать устойчивостью.

Кроме того, применение H_∞ - нормы в критерии оптимизации позволяет говорить о робастности полученной системы с регулятором, поскольку никакие условия на конкретный вид сигнала не накладываются, т.е. такой подход оперирует с неким классом неопределенности. Следует отметить, что данный класс является достаточно широким: ограничению подвергается лишь уровень шума (при рассмотрении сигналов, не имеющих точек разрыва второго рода), а не его спектр.

Задача 2. Найти норму $\|F\|_{\mathbf{H}^\infty}$ для функции комплексного аргумента вида:

$$F(s) = \frac{s - \alpha}{s + \beta}$$

Для определения нормы необходимо найти:

$$\|F\|_{\mathbf{H}^\infty} = \sup_{\omega} |F(j\omega)|$$

1. Определим $|F(j\omega)|$:

$$|F(j\omega)| = F(-j\omega)F(j\omega) = \frac{-j\omega - \alpha}{-j\omega + \beta} \frac{j\omega - \alpha}{j\omega + \beta} = \frac{\omega^2 + \alpha^2}{\omega^2 + \beta^2}$$

2. Определим супремум:

$$\sup_{\omega} |F(j\omega)| = \frac{\omega^2 + \alpha^2}{\omega^2 + \beta^2} = \begin{cases} 1, & \omega = \infty \\ \frac{\alpha^2}{\beta^2}, & \omega = 0 \end{cases}$$

Если $\frac{\alpha^2}{\beta^2} > 1$, то $\sup_{\omega} |F(j\omega)| = \frac{\alpha^2}{\beta^2}$.

Если $\frac{\alpha^2}{\beta^2} < 1$, то $\sup_{\omega} |F(j\omega)| = 1$.

Задача 3. Найти норму $\|F\|_{\mathbf{H}^\infty}$ для матричной функции комплексного аргумента вида:

$$F(s) = \frac{1}{s+1} \begin{bmatrix} s & -s \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Для определения нормы необходимо найти:

$$\|F\|_{\mathbf{H}^\infty} = \sqrt{\max \lambda}$$

1. Определим $\bar{F}F$:

$$\begin{aligned} F^T(-j\omega)F(j\omega) &= \frac{1}{1+\omega^2} \begin{bmatrix} -j\omega & 0 \\ j\omega & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} j\omega & -j\omega \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{1+\omega^2} \begin{bmatrix} -(j\omega)^2 & (j\omega)^2 \\ (j\omega)^2 & -(j\omega)^2 + 1 \end{bmatrix} = \\ &= \frac{1}{1+\omega^2} \begin{bmatrix} (\omega)^2 & -(\omega)^2 \\ -(\omega)^2 & (\omega)^2 + 1 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Временно опускаем сомножитель: $\frac{1}{1+\omega^2}$

$$F^\circ(j\omega) = \begin{bmatrix} (\omega)^2 & -(\omega)^2 \\ -(\omega)^2 & (\omega)^2 + 1 \end{bmatrix}$$

2. Найдем определитель матрицы $\det(\lambda I - F^\circ(j\omega))$:

$$\begin{aligned}\det(\lambda I - F^\circ(j\omega)) &= \det \left(\begin{bmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} (\omega)^2 & -(\omega)^2 \\ -(\omega)^2 & (\omega)^2 + 1 \end{bmatrix} \right) = \det \left(\begin{bmatrix} \lambda - (\omega)^2 & (\omega)^2 \\ (\omega)^2 & \lambda - (\omega)^2 - 1 \end{bmatrix} \right) = \\ &= (\lambda - (\omega)^2)(\lambda - (\omega)^2 - 1) - \omega^4 = \lambda^2 - \lambda(1 + 2\omega^2) + \omega^2 = \delta(\lambda)\end{aligned}$$

3. Найдем λ_{\max} из решения уравнения $\delta(\lambda) = 0$:

$$\begin{aligned}\lambda^2 - \lambda(1 + 2\omega^2) + \omega^2 &= 0 \\ \lambda_{1/2} &= \frac{(1 + 2\omega^2) \pm \sqrt{(1 + 2\omega^2)^2 - 4\omega^2}}{2} = \omega^2 + \frac{1}{2} \pm \sqrt{\frac{(1 + 2\omega^2)^2}{4} - \omega^2} = \\ &= \omega^2 + \frac{1}{2} \pm \sqrt{\frac{1 + 4\omega^2 + 4\omega^4}{4} - \frac{4\omega^2}{4}} = \omega^2 + \frac{1}{2} \pm \sqrt{\frac{1 + 4\omega^4}{4}} = \omega^2 + \frac{1}{2} \pm \sqrt{\omega^4 + \frac{1}{4}}\end{aligned}$$

Подставим сомножитель $\frac{1}{1 + \omega^2}$ и определим λ_{\max} :

$$\begin{aligned}\lambda_{\max} &= \frac{1}{1 + \omega^2} \left(\omega^2 + \frac{1}{2} + \sqrt{\omega^4 + \frac{1}{4}} \right) = \frac{1}{1 + \omega^2} \left(\omega^2 + 1 + \sqrt{\omega^4 + \frac{1}{4} - \frac{1}{2}} \right) = \frac{\left(\omega^2 + 1 + \sqrt{\omega^4 + \frac{1}{4} - \frac{1}{2}} \right)}{1 + \omega^2} = \\ &= \frac{\left((\omega^2 + 1) - \frac{1}{2} + \sqrt{\omega^4 + \frac{1}{4}} \right)}{1 + \omega^2} = 1 + \frac{\sqrt{\omega^4 + \frac{1}{4} - \frac{1}{2}}}{1 + \omega^2}\end{aligned}$$

Здесь λ_{\max} определяется как:

$$\max \left(\frac{\sqrt{\omega^4 + \frac{1}{4} - \frac{1}{2}}}{1 + \omega^2} \right)$$

из условия:

$$\begin{aligned}\frac{d}{d\omega} \left(\frac{\sqrt{\omega^4 + \frac{1}{4} - \frac{1}{2}}}{1 + \omega^2} \right) &= \frac{2\omega^2(1 + \omega^2) - \left(\sqrt{\omega^4 + \frac{1}{4} - \frac{1}{2}} \right)}{(1 + \omega^2)^2 \sqrt{\omega^4 + \frac{1}{4}}} = 0 \rightarrow \omega = 2 \\ &\Downarrow \\ \lambda_{\max}|_{\omega=2} &= 1 + \frac{\sqrt{\omega^4 + \frac{1}{4} - \frac{1}{2}}}{1 + \omega^2} = \frac{4}{3}\end{aligned}$$

4. Норма вычисляется следующим образом:

$$\|F\|_{\mathbf{H}^\infty} = \sqrt{\max \lambda} = \sqrt{\frac{4}{3}}$$

4 Гильбертово пространство

Гильбертово пространство – комплексное векторное пространство со скалярным произведением, т.е. для каждой пары элементов $x, y \in \Gamma$ определено скалярное произведение (x, y) – комплексное число, удовлетворяющее свойствам:

- $(y, x) = \overline{(x, y)}$;
- $(\lambda x_1 + \mu x_2, y) = (\lambda x_1, y) + \mu(x_2, y)$
- $(x, x) \geq 0$; $(x, x) = 0$ – нулевой элемент Γ

Для случая $p=2$ пространства Лебега и Харди являются гильбертовыми пространствами. Для случая $p=\infty$ пространства Лебега и Харди – Банаховы, т.е. линейные полные нормированные. Нормы для гильбертова пространства:

$$\|x\| = \sqrt{x^T x}$$

Задача 4. Найти норму $\|F_F\|$ для функции комплексного аргумента вида:

$$F(s) = \frac{s}{(s-1)(s+1)}$$

Представим $F(s)$ в виде:

$$F(s) = \frac{0.5s + 0.5 + 0.5s - 0.5}{(s-1)(s+1)} = \frac{0.5(s+1) + 0.5(s-1)}{(s-1)(s+1)} = \frac{0.5}{(s-1)} + \frac{0.5}{(s+1)}$$

Обозначим:

$$F_-(s) = \frac{0.5}{(s-1)} \quad F_+(s) = \frac{0.5}{(s+1)}$$

Найдем минимальную реализацию $[A, B, C, D]$ для $F_+(s)$:

$$A = 1 \quad B = 0.5 \quad C = 1$$

Запишем матричные уравнения Ляпунова:

$$\begin{cases} AP + PA^T = -BB^T \\ A^T Q + QA = -C^T C \end{cases}$$

где P, Q – матрицы управляемости и наблюдаемости.

Тогда $\|F_F\|_\infty = \sqrt{\lambda_{\max}(P, Q)}$

Подставим значения A, B, C в уравнения Ляпунова:

$$\begin{cases} 1 \cdot P + P \cdot 1 = -\frac{1}{4} \\ 1 \cdot Q + Q \cdot 1 = -1 \end{cases} \Rightarrow \begin{matrix} P = -\frac{1}{8} \\ Q = -\frac{1}{2} \end{matrix}$$

Вычислим λ_{\max} :

$$\lambda_{\max}(P, Q) = -\frac{1}{8} \left(-\frac{1}{2} \right) \Rightarrow \|F_F\|_\infty = \sqrt{\frac{1}{16}} = \frac{1}{4}$$