

$$x(k+1) = Ax(k) + Bu(k) + Dw(k)$$

F_{PT0}

F_{exc}

$$x(k) =$$

$$\begin{bmatrix} z(t) \\ v(t) \\ z_{r1}(t) \\ z_{r2}(t) \\ z_3(t) \\ z_4(t) \end{bmatrix}$$

dimension: $x(k+1): n \times 1$; $A: n \times n$; $x(k): n \times 1$; $B: n \times p$; $u(k): p \times 1$; $D: n \times m$; $w(k): m \times 1$

hier: $n=6$; $p=m=1$

definie $x(k+i|k) = x(i|k)$

$$x(1|k) = Ax(0|k) + Bu(0|k) + Dw(0|k)$$

$$x(2|k) = Ax(1|k) + Bu(1|k) + Dw(1|k) \Rightarrow x(2|k) = A^2x(0|k) + ABu(0|k) + Bu(1|k) + ADw(0|k) + Dw(1|k)$$

$$x(3|k) = A^3x(0|k) + A^2Bu(0|k) + ABu(1|k) + Bu(2|k) + A^2Dw(0|k) + ADw(1|k) + Dw(2|k)$$

Allgemeine: $x(N|k) = A^N x(0|k) + A^{N-1}Bu(0|k) + A^{N-2}Bu(1|k) + \dots + A^0Bu(N-1|k) + A^{N-1}Dw(0|k) + A^{N-2}Dw(1|k) + \dots + A^0Dw(N-1|k)$

hier: $B=D$

$$\begin{array}{c|c|c|c|c|c|c|c|c|c|c|c} x(0|k) & I & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & u(0|k) & w(0|k) \\ x(1|k) & A & B & 0 & \dots & 0 & 0 & u(1|k) & w(1|k) \\ x(2|k) & A^2 & AB & B & \dots & 0 & 0 & u(2|k) & w(2|k) \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ x(N|k) & A^N & A^{N-1}B & A^{N-2}B & \dots & AB & B & u(N-1|k) & w(N-1|k) \\ \hline X(k) & F & \phi & \phi & \dots & \phi & \phi & U(k) & W(k) \end{array}$$

$$\Rightarrow X(k) = Fx(0|k) + \phi U(k) + \phi W(k)$$

$$X(k) = \underbrace{(Fx(0|k) + \phi W(k))}_{\text{konstant Teil}} + \phi U(k)$$

$$J_{\text{general}} = \sum_{i=0}^{N-1} x(i)u(i) + \lambda u(i)u(i)$$

Unser Ziel ist es, die allgemeine Form in eine Matrixmultiplikationsform bezüglich $X(k)$, $U(k)$ und $W(k)$ umzuwandeln.

Diese Zielform ist ähnlich wie: $J_{\text{general}} = U^T(k)X(k) + U^T(k)(\lambda I)U(k)$

Aber Diese Form weist jedoch zwei Probleme auf.

①: nur $v(k)$ von $X(k)$ an der Berechnung teilnehmen.

②: $U^T(k)$ and $X(k)$ nicht übereinstimmen.