

НАУЧНО-ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ИТМО  
ФАКУЛЬТЕТ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ И РОБОТОТЕХНИКИ

Отчет по лабораторной работе №4  
**Метод бэкстеппинга**

Выполнили студенты

Мовчан Игорь Евгеньевич  
Ибахаев Зубайр Руслан-Бекович  
Белоус Савва Эрнестович  
Зименко Константин Александрович

Преподаватель

Санкт-Петербург  
2025

## Содержание

<b>1</b>	<b>Первая система</b>	<b>2</b>
<b>2</b>	<b>Вторая система</b>	<b>5</b>
<b>3</b>	<b>Третья система</b>	<b>8</b>
<b>4</b>	<b>Выводы</b>	<b>13</b>

# 1 Первая система

Рассмотрим нелинейную систему

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_1^2 + \sin x_1 + x_2 \\ \dot{x}_2 = x_1^2 + (2 + \sin x_1)u \end{cases}$$

Предположим весь вектор состояния измеримым. Задачей поставим стабилизацию центра координат системы регулятором, синтезированным методом бэкстеппинга.

Для начала стабилизуем подсистему

$$\dot{x}_1 = x_1^2 + \sin x_1 + x_2$$

Она достигается выбором в качестве виртуального выхода переменной состояния  $x_2$  и закона управления

$$a(x_1) = x_2 = -x_1^2 - \sin x_1 - k_1 x_1$$

Так как тогда функция Ляпунова  $V_1 = x_1^2/2$  имеет производной

$$\dot{V}_1 = -k_1 x_1^2 \leq 0$$

Теперь введем ошибку на переменную  $x_2$ :

$$z_2 = x_2 - a(x_1) \Rightarrow \dot{x}_1 = -k_1 x_1 + z_2$$

При нулевой введенной ошибки  $x_1 \rightarrow 0$ . Для обеспечения этого расширим функцию Ляпунова до

$$V_2 = \frac{x_1^2}{2} + \frac{z_2^2}{2}$$

$$\dot{V}_2 = x_1 \dot{x}_1 + z_2 \dot{z}_2$$

Распишем первое слагаемое:

$$x_1 \dot{x}_1 = x_1(-k_1 x_1 + z_2) = -k_1 x_1^2 + x_1 z_2$$

А также второе:

$$\dot{z}_2 = \dot{x}_2 - \dot{a} = x_1^2 + (2 + \sin x_1)u - \dot{a}$$

Откуда:

$$\dot{V}_2 = -k_1 x_1^2 + x_1 z_2 + z_2 x_1^2 + z_2(2 + \sin x_1)u - z_2 \dot{a} =$$

$$= -k_1 x_1^2 + z_2(x_1 + x_1^2 + (2 + \sin x_1)u - \dot{a})$$

Хотим получить отрицательную производную, поэтому

$$x_1 + x_1^2 + (2 + \sin x_1)u - \dot{a} = -k_2 z_2$$

В итоге синтезированное управление:

$$u = \frac{-x_1 - x_1^2 - k_2 z_2 + \dot{a}}{2 + \sin x_1}$$

При этом производная от  $a$  по времени и ошибка  $z_2$ :

$$\begin{aligned} \dot{a}(x_1) &= \frac{\partial a}{\partial x_1} \dot{x}_1 = (-2x_1 - \cos x_1 - k_1)(-k_1 x_1 + z_2) \\ z_2 &= x_2 + x_1^2 + \sin x_1 + k_1 x_1 \end{aligned}$$

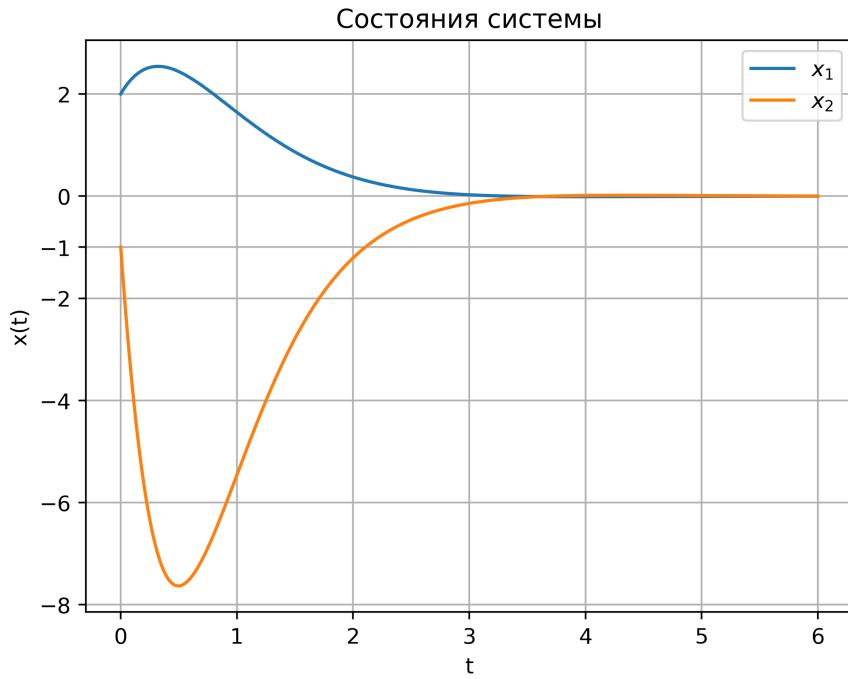
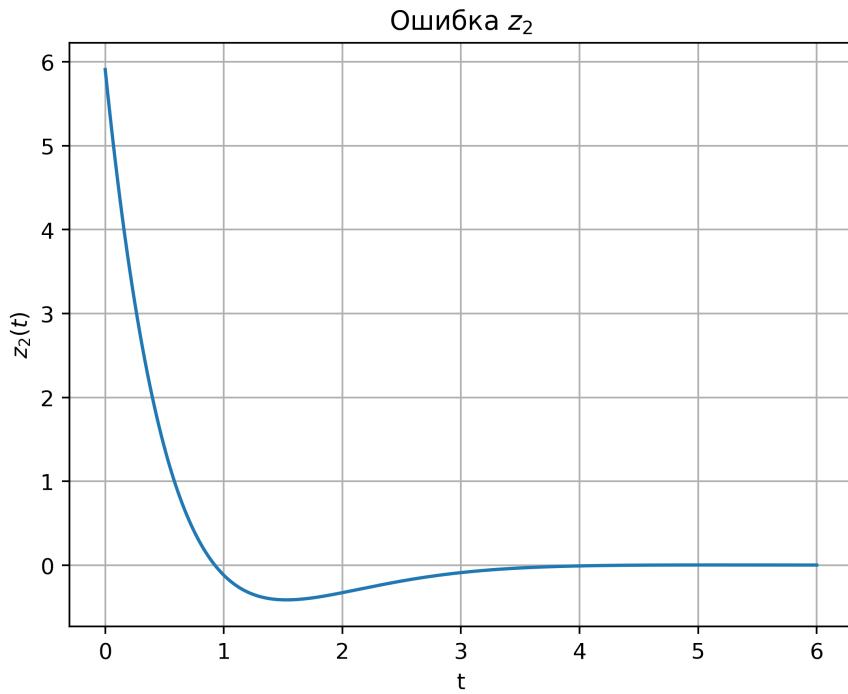
Отлично, стабилизирующее управление найдено! Причем центр координат получилось сделать *глобально* устойчивым, так как расширенная функция Ляпунова  $V_2$  радиально неограничена и имеет отрицательную (определенную) производную всюду, кроме 0.

Наконец, проверим управление в действии, проведя моделирование при начальных условиях

$$x(0) = [2 \ -1]^T$$

и значениях параметров регулятора  $k_1 = 1$ ,  $k_2 = 2$ . На рисунках 1-3 представлены графики состояний системы, ошибки  $z_2$ , а также синтезированного управляющего воздействия  $u$ .

По результатам моделирования видим, что все переменные состояния и ошибка  $z_2$  сходятся к нулю, а управляющее воздействие остается ограниченным. Это подтверждает асимптотическую устойчивость центра координат и корректность синтеза управления.

Рис. 1: Графики состояний  $x(t)$  нелинейной системыРис. 2: График невязки  $z_2 = x_2 - a(x_1)$  нелинейной системы

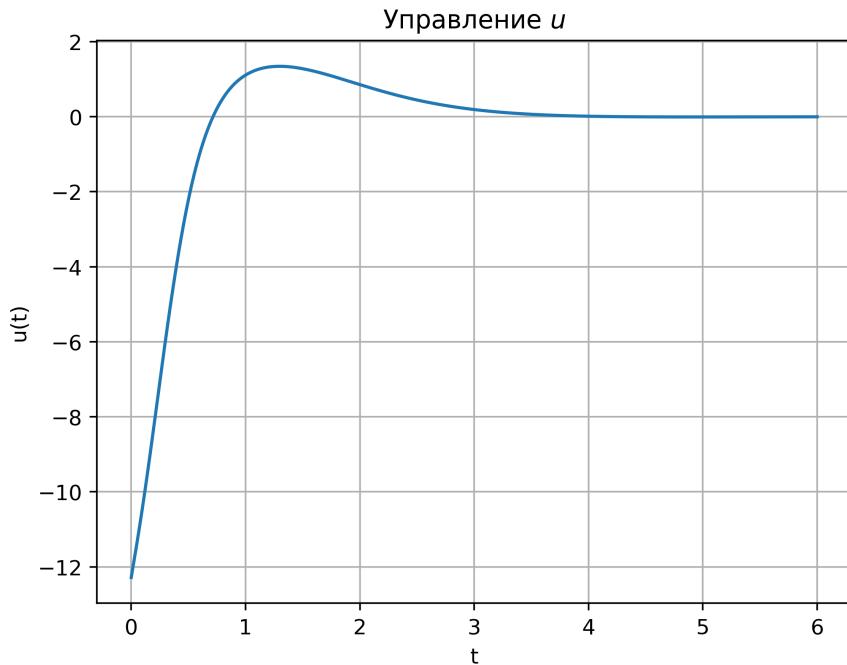


Рис. 3: Графики синтезированного управления и нелинейной системы

## 2 Вторая система

Аналогично проведем синтез стабилизирующего регулятора для нелинейной системы вида

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = -x_1^3 + x_2 \\ \dot{x}_2 = x_1 + u \end{cases}$$

Рассмотрим первую подсистему:

$$\dot{x}_1 = -x_1^3 + x_2$$

Будем считать переменную  $x_2$  виртуальным управлением, стабилизирующим точку  $x_1 = 0$ . Здесь заметим, что при

$$a(x_1) = x_2 = 0$$

Система уже является устойчивой, однако нам всё же хочется иметь регулируемую динамику, поэтому проведем чуть более слож-

ные вычисления для виртуального входа:

$$a(x_1) = x_2 = x_1^3 - k_1 x_1 \Rightarrow \dot{V}_1 = -k_1 x_1^2 \leq 0$$

В выводе аналогично предыдущему пункту было взято  $V_1 = x_1^2/2$ .

Далее введем ошибку виртуального управления, которая со временем должна сойтись к нулю:

$$z_2 = x_2 - a(x_1) \Rightarrow \dot{x}_1 = -k_1 x_1 + z_2$$

Для этого примем расширенную функцию Ляпунова  $V_2$  и проанализируем её производную по времени:

$$V_2 = \frac{x_1^2}{2} + \frac{z_2^2}{2} \Rightarrow \dot{V}_2 = x_1 \dot{x}_1 + z_2 \dot{z}_2$$

Первая часть:

$$x_1 \dot{x}_1 = -k_1 x_1^2 + x_1 z_2$$

Для ошибки  $z_2$ :

$$\dot{z}_2 = \dot{x}_2 - \dot{a} = x_1 + u - \dot{a}$$

В итоге полная функция Ляпунова:

$$\dot{V}_2 = -k_1 x_1^2 + 2x_1 z_2 + z_2 u - z_2 \dot{a} = -k_1 x_1^2 + z_2 (2x_1 + u - \dot{a})$$

Хотим получить всюду отрицательную производную, поэтому

$$2x_1 + u - \dot{a} = -k_2 z_2 \Rightarrow u = -2x_1 - k_2 z_2 + \dot{a}$$

При этом производная от  $a$  по времени и ошибка  $z_2$  равны

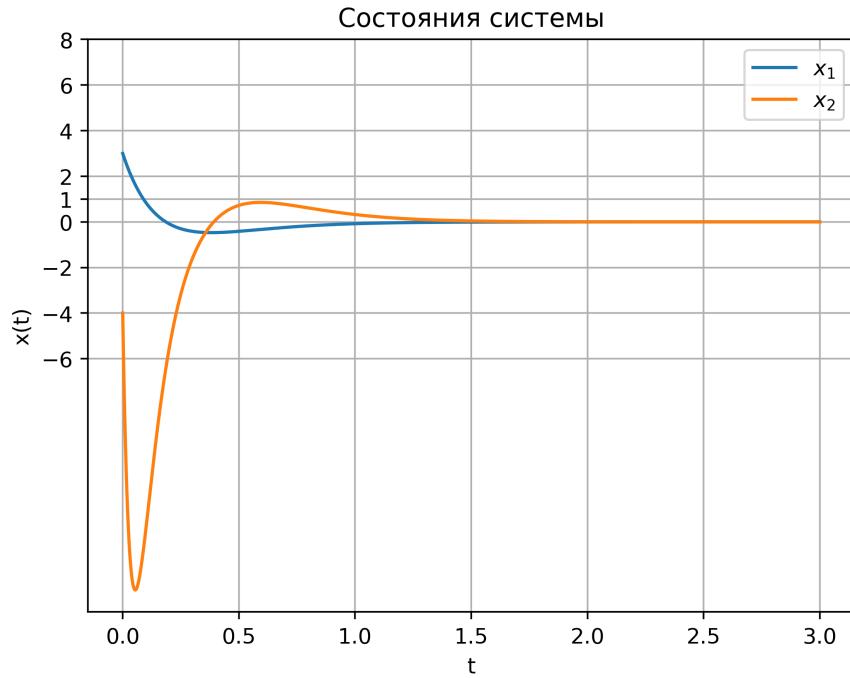
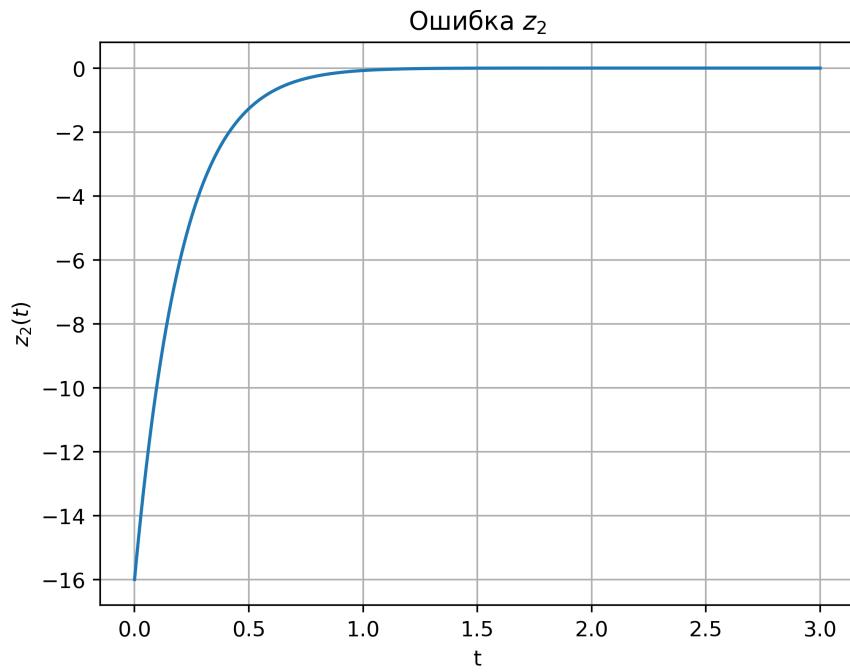
$$\dot{a}(x_1) = \frac{\partial a}{\partial x_1} \dot{x}_1 = (3x_1^2 - k_1)(-k_1 x_1 + z_2)$$

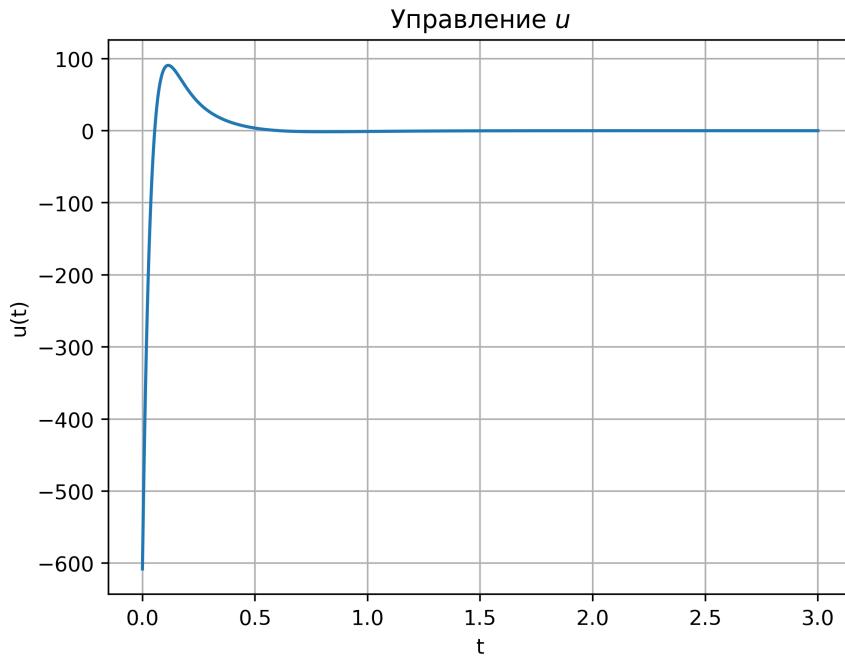
$$z_2 = x_2 - x_1^3 + k_1 x_1$$

Также промоделируем замкнутую найденным регулятором систему при параметрах  $k_1 = k_2 = 5$  и начальных условиях

$$x(0) = [3 \ -4]^T$$

Результаты отображены на рисунках 4-6. На них можем видеть, что обе переменные состояния монотонно сходятся к 0, как и ошибка виртуального управления  $z_2$  - управление корректно.

Рис. 4: Графики состояний  $x(t)$  второй системыРис. 5: График невязки  $z_2 = x_2 - a(x_1)$  второй системы



*Рис. 6: Графики синтезированного управления  $u(t)$  второй системы*

### 3 Третья система

Наконец, рассмотрим нелинейную систему четвертого порядка

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = \cos x_1 - x_2 \\ \dot{x}_2 = x_1 + x_3 \\ \dot{x}_3 = x_1 x_3 + (2 - \sin x_3)x_4 \\ \dot{x}_4 = x_2 x_3 + 2u \end{cases}$$

Она, как и прежде, имеет структуру (каждая подсистема  $\dot{x}_i$  зависит от  $x_{i+1}$  линейно с ненулевым коэффициентом, и не зависит от состояний более высокого порядка) - бэкстеппинг можно применить напрямую.

Начнём со стабилизации подсистемы для  $x_1$ :

$$\dot{x}_1 = \cos x_1 - x_2$$

Выберем в качестве виртуального управления

$$a_1(x_1) = x_2 = \cos x_1 + k_1 x_1$$

Тогда для  $V_1 = x_1^2/2$ :

$$\dot{x}_1 = -k_1 x_1 \quad \Rightarrow \quad \dot{V}_1 = -k_1 x_1^2 \leq 0$$

Что даёт глобальную асимптотическую устойчивость в  $x_1 = 0$ .  
Далее, выберем ошибкой управления

$$z_2 = x_2 - a_1(x_1)$$

Из этого получаем:

$$\dot{x}_1 = -k_1 x_1 - z_2$$

Для гарантии нулевой ошибки расширим функцию Ляпунова до

$$V_2 = \frac{x_1^2}{2} + \frac{z_2^2}{2}$$

Её производная:

$$\dot{V}_2 = -k_1 x_1^2 - x_1 z_2 + z_2 (\dot{x}_1 - \dot{a}_1) = -k_1 x_1^2 + z_2 (x_3 - \dot{a}_1)$$

Мы хотим:

$$x_3 - \dot{a}_1 = -k_2 z_2$$

Поэтому стабилизирующее виртуальное управление  $x_3$  для второй подсистемы имеет вид:

$$a_2(x_1, z_2) = x_3 = \dot{a}_1 - k_2 z_2$$

Введем новую ошибку на управление:

$$z_3 = x_3 - a_2 \quad \Rightarrow \quad x_3 = z_3 + a_2$$

Опять же расширим функцию Ляпунова до  $V_3$ , для краткости используем рекурсивное определение через предыдущее значение  $V_2$ :

$$V_3 = V_2 + \frac{z_3^2}{2}$$

$$\dot{V}_2 = -k_1 x_1^2 + z_2(z_3 + a_2 - \dot{a}_1) = -k_1 x_1^2 - k_2 z_2^2 + z_2 z_3$$

Её производная:

$$\dot{V}_3 = \dot{V}_2 + z_3 \dot{z}_3 = -k_1 x_1^2 - k_2 z_2^2 + z_2 z_3 + z_3(\dot{x}_3 - \dot{a}_2)$$

Распишем отдельно выражение для динамики  $z_3$ :

$$\dot{z}_3 = \dot{x}_3 - \dot{a}_2 = x_1 x_3 + (2 - \sin x_3) x_4 - \dot{a}_2$$

Хотим получить:

$$z_2 z_3 + z_3(x_1 x_3 + (2 - \sin x_3) x_4 - \dot{a}_2) = -k_3 z_3^3$$

Поэтому в качестве стабилизирующего виртуального управления третьей подсистемы выберем

$$(2 - \sin x_3) x_4 = -x_1 x_3 + \dot{a}_2 + z_2$$

$$x_4 = \frac{-x_1 x_3 + \dot{a}_2 - z_2 - k_3 z_3}{2 - \sin x_3}$$

Снова введем ошибку управления

$$z_4 = x_4 - a_3$$

Финальное расширим функцию Ляпунова до

$$V_4 = V_3 + \frac{z_4^2}{2}$$

$$\dot{V}_3 = -k_1 x_1^2 - k_2 z_2^2 - k_3 z_3^2 + z_3 z_4$$

Её производная:

$$\dot{V}_4 = -k_1 x_1^2 - k_2 z_2^2 - k_3 z_3^2 + z_3 z_4 + z_4 \dot{z}_4$$

Распишем динамику для

$$\dot{z}_4 = \dot{x}_4 - \dot{a}_3 = x_2 x_3 + 2u - a_3$$

Хотим получить отрицательную производную с дополнительным слагаемым  $-k_4 x_4^2$  в функции Ляпунова  $V_4$ , поэтому

$$z_3 z_4 + z_4(x_2 x_3 + 2u - \dot{a}_3) = -k_4 z_4^2$$

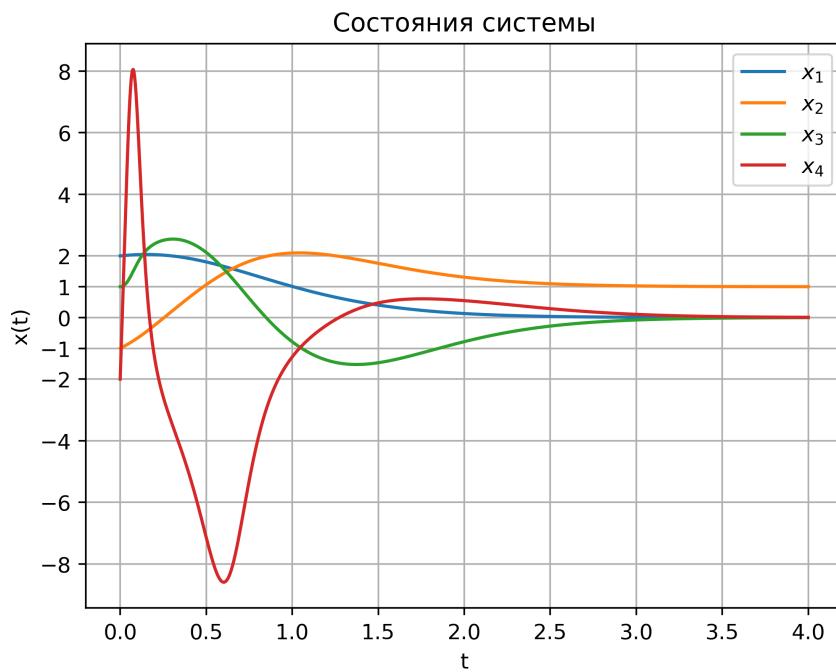
Отсюда финальное выражение

$$u = \frac{-x_2 x_3 + \dot{a}_3 - z_3 - k_4 z_4}{2}$$

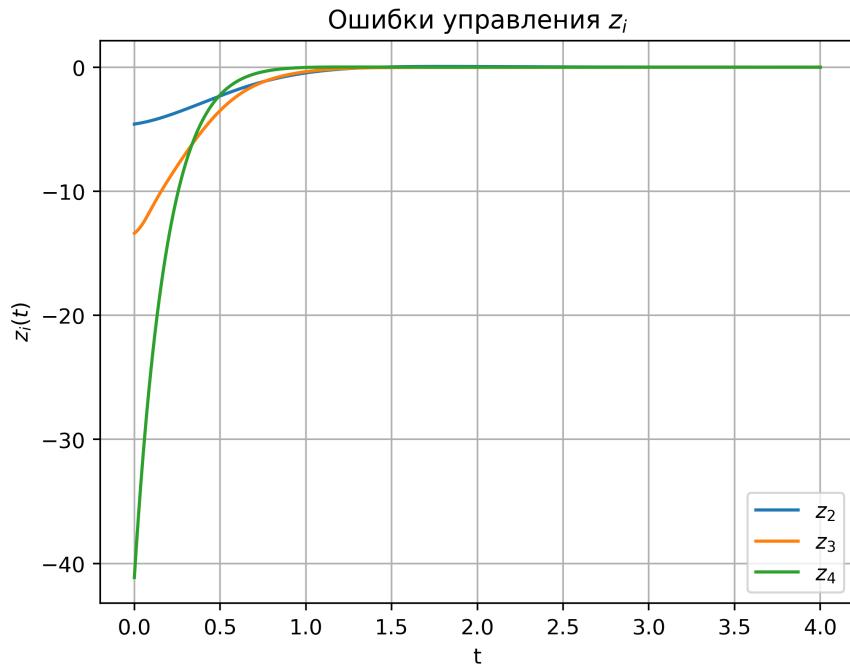
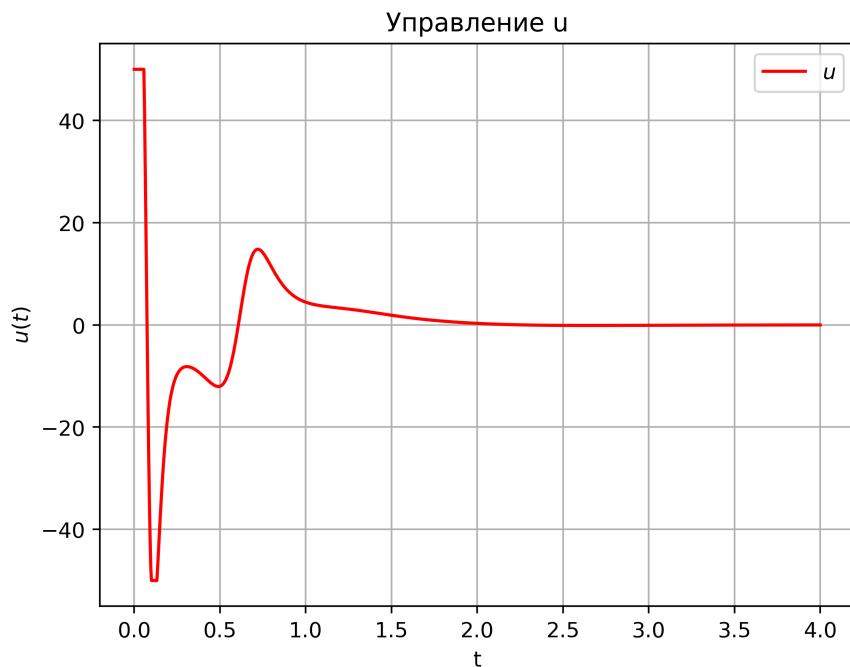
Моделирование переходных процессов при начальном состоянии

$$x(0) = [2 \ -1 \ 1 \ -2]$$

и параметрах регулятора  $k_1 = 2$ ,  $k_2 = 3$ ,  $k_3 = 4$  и  $k_4 = 5$  приведено на рисунках 7-9. Можем видеть, что регулятор сводит все ошибки управления к нулю, как и состояния системы  $x_i$  при  $i \neq 3$ .  $x_2$  сходится к единице по причине устройства динамики системы: при  $x_1 \rightarrow 0$  стабилизирующее управление  $a_1(x_1) \rightarrow 1$ .



*Рис. 7: Графики состояний  $x(t)$  системы четвертого порядка*

Рис. 8: Графики невязок  $z_i = x - a_i$  системы четвертого порядкаРис. 9: Графики управления  $u(t)$  системы четвертого порядка

Также нулевая точка является в целом асимптотически недостижимой, так как тогда должно выполняться одновременное стремление  $x_1 \rightarrow 0$  и  $x_1 \sim t \rightarrow \infty$ , что, конечно же, противоречиво.

Отметим также, что точка  $x' = [0 \ 1 \ 0 \ 0]^T$  является естественной точкой равновесия, а синтезированное вокруг неё стабилизирующее управление корректно работает *глобально*, так как производная функции Ляпунова  $V_4$  отрицательно определена для любых точек, кроме  $x'$ . Синтез регулятора проведен корректно.

## 4 Выводы

В ходе лабораторной работы метод бэкстеппинга успешно применён для синтеза стабилизирующих регуляторов трёх нелинейных систем — от второго до четвёртого порядка. Для каждой системы построена рекурсивная функция Ляпунова и получен закон управления, обеспечивающий асимптотическую устойчивость (во всех случаях — глобальную). Результаты моделирования подтвердили корректность синтеза: ошибки управления сходятся к нулю, а состояния к требуемым (достигимым) точкам равновесия, управляющее воздействие остаётся ограниченным.