1 Введение

Рассмотрим:

$$\dot{x} = Ax + b\nu_e(\theta_e)$$

$$\dot{\theta}_e = \omega_e^{free} - K_{vco}(c^*x + h\nu_e(\theta_e))$$
(1)

Найдем стационарные точки системы 4

$$x = -A^{-1}bv_e(\theta_e)$$

$$v_e(\theta_e) = \frac{\omega_e^{free}}{K_{vco}H(0)}$$
(2)

Возьмем $\theta_e = \theta_s$, для которых выполняется 2. Сделаем замену:

$$z = x + A^{-1}bv_e(\theta_s)$$

$$\sigma = \theta_e - \theta_s$$
(3)

После замены система 4 принимает вид:

$$\dot{z} = Az + b(v_e(\sigma + \theta_s) - \frac{\omega_e^{free}}{K_{vco}H(0)})$$

$$\dot{\sigma} = -K_{vco}(c^*z + h(v_e(\sigma + \theta_s) - \frac{\omega_e^{free}}{K_{vco}H(0)}))$$
(4)

2 Теорема

Рассмотрим систему:

$$\dot{z} = Az + Bf(\sigma)
\dot{\sigma} = C^*z + Rf(\sigma)$$
(5)

Here A, B, C, and R are constant matrices of dimensions $n \times n$, $n \times m$, $n \times m$, and $n \times n$, respectively, whereas the components ϕ_k , $1 \le k \le m$, of the vector-valued function $f(\sigma)$ are scalar differen-tiable functions $\phi_k = \phi_k(\sigma_k)$, where ψ_k is the k-th component of the vector ψ .

Recall that any pendulum-like system with a single scalar non-linearity and an irreducible transfer function $\varkappa(p)$ can be written in the form 5 with m = 1 by a nonsingular linear transformation of phase coordinates. Further we assume that the functions $\phi_k(\sigma_k)$ satisfy the following conditions: $\phi_k(\sigma_k) \equiv 0$

Teopema 1. Suppose that the stationary set Λ of system 5 consists of isolated points, the pair (A, B) is controllable, the matrix A is Hurwitz, and there exist diagonal $m \times m$ matrices $\varepsilon > 0, \delta > 0, \tau \geq 0$, and \varkappa such that the following inequalities are valid:

$$Re(\varkappa K(ix) - K(ix)^* \varepsilon K(ix) - [K(ix) + \mu_1^{-1}ix]^* \tau [K(ix) + \mu_2^{-1}ix]) \ge \delta, \forall x \in \mathbb{R}$$
$$4\varepsilon \delta > (\varkappa \nu)^2$$

(6)

Then system 5 is gradient-like.

Очевидно, что систему 4 можно привести к системе 5 положив:

$$A = A$$

$$B = b$$

$$C = -K_{vco}c^*$$

$$R = -K_{vco}h$$

$$f(\sigma) = v_e(\sigma + \theta_s) - \frac{\omega_e^{free}}{K_{vco}H(0)}$$
(7)

3 Оценка области захвата для систем ФАПЧ с фильтром $\frac{1}{(1+\tau_{n1}x)(1+\tau_{n2}x)}$

Рассмотрим передаточную функцию:

$$K(x) = \frac{1}{(1 + \tau_{p1}x)(1 + \tau_{p2}x)} = \frac{1}{1 + (\tau_{p1} + \tau_{p2})x + \tau_{p1}\tau_{p2}x^2}$$
(8)

Введем обозначения: $a = \tau_{p1} + \tau_{p2}, b = \tau_{p1}\tau_{p2}$

Рассмотрим первое условие теоремы:

$$Re(\varkappa K(ix) - K(ix)^* \varepsilon K(ix) - [K(ix) - ix]^* \tau [K(ix) + ix]) \ge \delta \tag{9}$$

Подставим, рассматриваемую передаточную функцию в условие теоремы. В результате первое условие теоремы принимает следующий вид:

$$\tau b^{2} t^{3} + (\tau a^{2} - 2\tau b - \delta b^{2}) t^{2} + (\varkappa b + \tau - \delta a^{2} + 2\delta b) t + (\varkappa - \varepsilon - \tau - \delta) \ge 0$$

$$t > 0$$
(10)

Второе условие теоремы имеет вид:

$$4\varepsilon\delta > \nu^2 \varkappa^2$$

$$\frac{4\varepsilon\delta}{\varkappa^2} > \nu^2 \tag{11}$$

Будем искать максимум $\frac{4\varepsilon\delta}{\varkappa^2}$

3.1 Оценка максимума ν константой

Очевидно, что для того чтобы выполнялось 12 нужно $\varkappa-\varepsilon-\tau-\delta\geq 0$

$$\varkappa \ge \varepsilon + \tau + \delta$$

$$\varkappa^{2} \ge \varepsilon^{2} + \tau^{2} + \delta^{2} + 2\varepsilon\tau + 2\varepsilon\delta + 2\tau\delta$$

$$2 - \left(\frac{2\varepsilon^{2}}{\varkappa^{2}} + \frac{2\delta^{2}}{\varkappa^{2}} + \frac{2\tau^{2}}{\varkappa^{2}} + \frac{4\varepsilon\tau}{\varkappa^{2}} + \frac{4\tau\delta}{\varkappa^{2}}\right) \ge \frac{4\varepsilon\delta}{\varkappa^{2}}$$

$$2 > \frac{4\varepsilon\delta}{\varkappa^{2}} > \nu^{2}$$
(12)

3.2 Точная оценка максимума ν

2. Так как $\varkappa-\varepsilon-\tau-\delta\geq 0$, то $\varepsilon\leq \varkappa-\tau-\delta$. Для максимизации функции $\frac{4\varepsilon\delta}{\varkappa^2}$ возьмем $\varepsilon=\varkappa-\tau-\delta$

Тогда первое условие теоремы принимает вид:

$$\tau b^{2} t^{2} + (\tau a^{2} - 2\tau b - \delta b^{2})t + (\varkappa b + \tau - \delta a^{2} + 2\delta b) \ge 0$$

$$t > 0$$
(13)

И будем искать максимум следующей функции:

$$f(z) = 4z - 4z_1 z - 4z^2$$

$$z_1 = \frac{\tau}{\varkappa}, z = \frac{\delta}{\varkappa}$$
(14)

Будем рассматривать f(z), как функцию от z с параметром z_1 . Очевидно, что максимум этой функции достигается при $z_{max} = \frac{1-z_1}{2}$ и $f(z_{max}) = (1-z_1)^2$

Рассмотрим дискриминант уравнения 13:

$$D = (\tau a^2 - 2\tau b - \delta b^2)^2 - 4\tau b^2 (\varkappa b + \tau - \delta a^2 + 2\delta b)$$
 (15)

Разделим на $\varkappa^2 > 0$, тогда 15 примет вид:

$$\frac{D}{\varkappa^2} = z_1^2(-4b^2 - 2a^2b^2 + 4b^3 + (a^2 - 2b + \frac{b^2}{2})^2) - z_1(\frac{b^4}{2} + 2b^3 - a^2b^2 + 4b^2) + \frac{b^4}{4}$$
(16)

Не умаляя общности положим далее $\varkappa=1$ Множество допустимых значений z_1 состоит из тех z_1 для которых: D<0 или $D\geq 0$ и $x_2\leq 0$, где x_2 наибольший корень уравнения 13.

Рассмотрим дискриминант уравнения D=0:

$$D_1 = \left(\frac{b^4}{2} + 2b^3 - a^2b^2 + 4b^2\right)^2 - b^4(-4b^2 - 2a^2b^2 + 4b^3 + (a^2 - 2b + \frac{b^2}{2})^2)$$
 (17)

3.2.1 Первый случай

$$D_1 < 0$$
 и $(-4b^2 - 2a^2b^2 + 4b^3 + (a^2 - 2b + \frac{b^2}{2})^2) > 0$, тогда $D \ge 0$, значит

$$M = \max_{-(\tau a^2 - 2\tau b - \delta b^2) + \sqrt{D(z_1)} \le 0} |1 - z_1| = \max_{-(\tau a^2 - 2\tau b - \delta b^2) + \sqrt{D(z_1)} = 0} |1 - z_1| \tag{18}$$

$$f_{max} = (1 - M)^2$$

3.2.2 Второй случай

$$D_1 \geq 0$$
 и $\left(-4b^2-2a^2b^2+4b^3+\left(a^2-2b+\frac{b^2}{2}\right)^2\right)>0$ Корни уравнения $D=0$ будут $d_{1,2}=\frac{(\frac{b^4}{2}+2b^3-a^2b^2+4b^2)\pm\sqrt{D_1}}{2(-4b^2-2a^2b^2+4b^3+(a^2-2b+\frac{b^2}{2})^2)}$

При
$$z_1\in [d_1,d_2]$$
 $D\leq 0$, значит $M_1=\max_{z_1\in [d_1,d_2]}|1-z_1|$ При $z_1\in (-\inf,d_1)\cup (d_2,+\inf)$ $D\geq 0$, значит $M_2=\max_{-(\tau a^2-2\tau b-\delta b^2)+\sqrt{D(z_1)}\leq 0}|1-z_1|$ $M=\max\{M_1,M_2\}$ $f_{max}=(1-M)^2$



