Оценка области захвата для систем ФАПЧ 3 порядка

1. Введение. В повседневной жизни мы пользумся компьютерами, телевизорами, GPS и другими устройствами, для эффективной работы которых необходима синхронизация частот сигналов. Для решения это задачи в первой половине XX века была изобретена система фазовой автоподстройки частоты (ФАПЧ) — система с обратной связью, используемая для синхронизации сигналов эталонного и подстраиваемого генераторов. В настоящее время системы ФАПЧ и их модификации применяются в различных телекоммуникационном оборудовании, системах передачи данных и навигационных системах (GPS, ГЛОНАСС и Галилео).

На практике часто рассматривают системы ФАПЧ второго порядка. Однако одиним из недостатков таких систем является, недостаточное подавление высокочастотного шума, который может существенно повлиять на функционирование системы в целом. Именно поэтому наряду с системами ФАПЧ второго порядка исследуются системы третьего порядка. Основными преимушествами ФАПЧ третьего порядка является хорошее подавление шума и более низкая стационарная ошибка [?].

Хорошо изветна система дифференциальных уравнений, описывающих $\Phi A\Pi \Psi$ []

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

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

Где A - постоянная матрица $n \times n, b$ и c постоянные n-мерные векторы, h - константа, x(t) - n-мерный вектор состояний системы, ω_{vco}^{free} - частота свободных колебаний ГУН, K_{vco} - коэфициент передачи. При этом предполагается, что эталонный генератор работает на постоянной частоте.

Миронов Алексей Владиславович – студент, Санкт-Петербургский государственный университет; e-mail: alexmir2015@yandex.ru, тел.: +7(911)146-14-40

В системе (1) сделаем следующие преобразования $-K_{vco}c \rightarrow c,$ $-K_{vco}h \rightarrow h$ и замену

$$z = x + A^{-1}b\gamma$$

$$\gamma = \frac{\omega_e^{free}}{c^*A^{-1}b - h}$$
(2)

Тогда система (1) принимает вид

$$\dot{z} = Az + b(v_e(\theta_e) - \gamma)
\dot{\theta_e} = c^*z + h(v_e(\theta_e) - \gamma))$$
(3)

Рассмотрим систему(3), предполагая, что функция $v_e(\theta_e)$ дифференцируема на $\mathbb R$ и удовлетворяет условиям

$$\mu_1 \le \frac{dv_e(\theta_e)}{d\theta_e} \le \mu_2 \tag{4}$$

Будем считать в (4) μ_1 - либо некоторое отрицательное число, либо $-\infty$, а μ_2 - либо некоторое положительное число, либо $+\infty$. В случае если $\mu_1=-\infty$, примем обозначение $\mu_1^{-1}=0$. Аналогично, если $\mu_2=+\infty$, то $-\mu_2^{-1}=0$.

Введем в рассмотрение число:

$$\nu = \int_0^{2\pi} \left(v_e(\theta_e) - \gamma \right) d\theta_e \left(\int_0^{2\pi} |v_e(\theta_e) - \gamma| d\theta_e \right)^{-1} \tag{5}$$

Теорема 1. Пусть все нули функции $v_e(\theta_e) - \gamma$ изолированы, пара (A,b) вполне управляема, все собственные значения матрицы A имеют отрицательные вещественные частии существуют числа $\varepsilon > 0, \delta > 0, \tau \geq 0,$ и \varkappa , такие что имеют место неравенства:

$$\operatorname{Re}\left(\varkappa K(ix) - \varepsilon \left[K(ix)\right]^{2} - \left[K(ix) + \mu_{1}^{-1}ix\right]^{*} \tau \left[K(ix) + \mu_{2}^{-1}ix\right]\right) \geq \delta, \quad \forall x \in \mathbb{R}$$
(6)

$$4\varepsilon\delta > (\varkappa\nu)^2\tag{7}$$

Тогда система (3) глобально ассимптотически устойчива.

2. Оценка области захвата для систем ФАПЧ с фильтром $\frac{1}{(1+ au_{p1}s)(1+ au_{p2}s)}$. Рассмотрим передаточную функцию:

$$W(s) = \frac{1}{(1 + \tau_{p1}s)(1 + \tau_{p2}s)} = \frac{1}{1 + as + bs^2}$$
 (8)

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

Рассмотрим первое условие теоремы . Подставим (8) в (6) и перенесем все в левую часть неравенства. Сделаем замену переменной $t=s^2$. В результате преобразований получим

$$\tau b^2 t^3 + (\tau a^2 - 2\tau b - \delta b^2) t^2 + (-\varkappa b + \tau - \delta a^2 + 2\delta b) t + (\varkappa - \varepsilon - \tau - \delta) \ge 0, \quad \forall t \in \mathbb{R}_+$$
(9)

Для оценки полосы захвата системы (1) будем искать максимум ν . Так как $\varkappa - \varepsilon - \tau - \delta \ge 0$, то $\varepsilon \le \varkappa - \tau - \delta$. Возьмем $\varepsilon = \varkappa - \tau - \delta$. Не умаляя общности, можем положить $\varkappa = 1$, тогда первое условие теоремы принимает вид:

$$At^{2} + Bt + C \ge 0, \quad \forall t \in \mathbb{R}_{+}$$

$$A = \tau b^{2}, \quad B = \tau a^{2} - 2\tau b - \delta b^{2}, \quad C = -b + \tau - \delta a^{2} + 2\delta b$$

$$(10)$$

Заметим, что для того, что бы выполнялось (10) необходимо потребовать $A \geq 0$ и $C \geq 0$, тогда $B \geq 0$. В этом случае уравнение $At^2 + Bt + C = 0$ не имеет положительных корней, т.е. выполняется (10). Будем искать максимум следующей функции:

$$\nu^2 < 4\delta - 4\tau\delta - 4\delta^2 \tag{11}$$

Получили задачу на условный экстремум, т.е найти максимум (11), при условии $C \geq 0$. Заметим, что максимальное значение достигается на границе или в точках понижения ранга. Однако точки падения ранга противоречат условию теоремы. Рассмотри границу допустимой области, т.е. C=0, выразим τ через δ и подставим в (11):

$$\nu^2 < 4\delta(1-b) - 4\delta^2(a^2 - 2b + 1) \tag{12}$$

Максимум (12) достигается при $\delta = \frac{1-b}{2(a^2-2b+1)}$ и равен

$$\nu^{2} < \frac{(b-1)^{2}}{a^{2} - 2b + 1} = \frac{(\tau_{p1}\tau_{p2} - 1)^{2}}{\tau_{p1}^{2} + \tau_{p2}^{2} + 1}$$
(13)

3. Оценка области захвата для систем ФАПЧ с фильтром $\frac{(1+\tau_{z1}s)(1+\tau_{z2}s)}{(1+\tau_{p1}s)(1+\tau_{p2}s)}$. Рассмотрим передаточную функцию:

$$W(x) = \frac{(1+\tau_{z1}s)(1+\tau_{z2}s)}{(1+\tau_{p1}s)(1+\tau_{p2}s)} = \frac{1+\alpha_{1}\beta_{1}s+\alpha_{2}\beta_{2}s^{2}}{1+\alpha_{1}s+\alpha_{2}s^{2}}$$

$$\alpha_{1} = \tau_{p1} + \tau_{p2}, \quad \alpha_{2} = \tau_{p1}\tau_{p2}, \quad \beta_{1} = \frac{\tau_{z1} + \tau_{z2}}{\tau_{p1} + \tau_{p2}}, \quad \beta_{2} = \frac{\tau_{z1}\tau_{z2}}{\tau_{p1}\tau_{p2}}$$
(14)

Предположим:

$$\beta_1 < \beta_2 < 1 \tag{15}$$

Пусть нелинейность $f(\theta_e)=v_e(\theta_e)-\gamma$ имеет изолированные нули и удовлетворяет ???????. Неравенство (15) гарантирует, что функция $\chi(p)=x^{-1}W(x)$ не приводима. Тогда по теореме ???? пара (A,b) управляема. Заметим

$$\det(xI - A) = x^2 + \alpha_1 \alpha_2^{-1} x + \alpha_2^{-1} \tag{16}$$

матрица A - устойчива. Найдем $\varepsilon, \delta, \varkappa, \tau$ так, что бы максимизировать ν . Для этого подставим (14) в (6) и перенесем все в левую часть неравенства. Положим $\tau=0$, и не умаляя общности можем считать $\varkappa=1$. В результате преобразований первое условие теоремы принимает следующий вид:

$$(-\varepsilon\alpha_2^2\beta_2^2+\alpha_2^2\beta_2-\delta\alpha_2^2)t^2+(-\varepsilon\alpha_1^2\beta_1^2+\alpha_1^2\beta_1-\delta\alpha_1^2-\alpha_2+2\alpha_2\delta-\alpha_2\beta_2+2\alpha_2\beta_2\varepsilon)t+\\+1-\varepsilon-\delta\geq 0$$

Заметим, что $\varepsilon \leq 1-\delta$. Для максимизации $4\varepsilon\delta$ положим $\varepsilon=1-\delta$. Тогда (6) принимает вид

$$At + B \ge 0, \quad \forall t \in \mathbb{R}_{+}$$

$$A = \alpha_{2}^{2}\beta_{2} - \alpha_{2}^{2}\delta - \alpha_{2}^{2}\beta_{2}^{2} + \alpha_{2}^{2}\beta_{2}^{2}\delta$$

$$B = \alpha_{2}\beta_{2} - \alpha_{2} + 2\alpha_{2}\delta + \alpha_{1}^{2}\beta_{1} - \alpha_{1}^{2}\delta - \alpha_{1}^{2}\beta_{1}^{2} + \alpha_{1}^{2}\beta_{1}^{2}\delta - 2\alpha_{2}\beta_{2}\delta$$
(18)

Выполнение (15) влечет A>0. Так как максимальное значение достигается в точках падения ранга или на границе положим B=0. Тогда из B=0 получаем

$$\delta = \frac{\alpha_1^2 (1 - \beta_1) \beta_1 - \alpha_2 (1 - \beta_2)}{\alpha_1^2 (1 - \beta_1^2) - 2\alpha_2 (1 - \beta_2)}$$
(19)

Для того что бы $\delta > 0$ потребуем

$$\alpha_1^2 > \frac{\alpha_2(1-\beta_2)}{\beta_1(1-\beta_1)} \tag{20}$$

Это условие гарантирует положительность числителя и знаменателя (19). В результате преобразований получили оценку для ν^2

$$\nu^{2} < 4 \frac{\left[\alpha_{1}^{2}(1-\beta_{1}) - \alpha_{2}(1-\beta_{2})\right]\left[\alpha_{1}^{2}(1-\beta_{1})\beta_{1} - \alpha_{2}(1-\beta_{2})\right]}{\left[\alpha_{1}^{2}(1-\beta_{1}^{2}) - 2\alpha_{2}(1-\beta_{2})\right]^{2}}$$
(21)

4. Заключение.