1 Введение

Рассмотрим систему:

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

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

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

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

После замены система 4 принимает вид:

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

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

$$\mu_{1k} \le \frac{d\varphi_k(\sigma_k)}{d\sigma_k} \le \mu_{2k}, \forall \sigma_k \in \mathbb{R}$$

$$\varphi_k(\sigma_k + \Delta_k) = \varphi_k(\sigma_k), \forall \sigma_k \in \mathbb{R}$$
(6)

Here the Δ_k are positive numbers. Sometimes, in the study of the specific pendulumlike systems, only one of the inequalities

$$\mu_{1k} \le \frac{d\varphi_k(\sigma_k)}{d\sigma_k} or \frac{d\varphi_k(\sigma_k)}{d\sigma_k} \le \mu_{2k} \tag{7}$$

is known, so we will assume the number mu_{1k} to be either finite negative or $-\inf$, and the number μ_{2k} to be either finite positive or \inf . When $\mu_{1k} = -\inf$ or $\mu_{2k} = \inf$, we will use the notation $\mu_{1k}^{-1} = 0$ or $\mu_{2k}^{-1} = 0$, respectively.

Let us introduce the numbers:

$$\nu_k = \int_0^{\Delta_k} \varphi_k(\sigma) d\sigma \left(\int_0^{\Delta_k} |\varphi_k(\sigma)| d\sigma \right)^{-1}$$
 (8)

the transfer matrix of system 5 from its "input" f to its "output" $(-d\sigma/dt)$

$$K(p) = C * (A - pI)^{-1}B - R$$
(9)

and the diagonal $m \times m$ matrices:

$$\mu_1 = diag[\mu_{11}, ..., \mu_{1m}], \mu_2 = diag[\mu_{21}, ..., \mu_{2m}],
\nu = diag[\nu_{11}, ..., \nu_{m}]$$
(10)

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:

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

$$4\varepsilon \delta > (\varkappa \nu)^2$$
(11)

Then system 5 is gradient-like.

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

$$A = A$$

$$B = b$$

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

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

$$f(\sigma) = v_e(\sigma) - \frac{\omega_e^{free}}{K_{vco}H(0)}$$
(12)

3 Оценка области захвата для систем ФАПЧ с фильтром $\frac{1}{(1+ au_{p1}x)(1+ au_{p2}x)}$

Рассмотрим передаточную функцию:

$$K(x) = \frac{1}{(1 + \tau_{p1}x)(1 + \tau_{p2}x)} = \frac{1}{1 + (\tau_{p1} + \tau_{p2})x + \tau_{p1}\tau_{p2}x^2}$$
(13)

Введем обозначения: $a = \tau_{p1} + \tau_{p2}$, $b = \tau_{p1}\tau_{p2}$ Рассмотрим первое условие теоремы:

$$Re(\varkappa K(ix) - K(ix)^* \varepsilon K(ix) - [K(ix) - ix]^* \tau [K(ix) + ix]) \ge \delta$$
 (14)

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

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

$$t \ge 0$$
(15)

Второе условие теоремы имеет вид:

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

$$\frac{4\varepsilon\delta}{\varkappa^2} > \nu^2 \tag{16}$$

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

3.1 Оценка максимума ν константой

Очевидно, что для того чтобы выполнялось 17 нужно $\varkappa-\varepsilon-\tau-\delta\geq 0$

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

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

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

$$2 > \frac{4\varepsilon\delta}{\varkappa^{2}} > \nu^{2}$$
(17)

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:

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

$$t > 0$$
(18)

И будем искать максимум следующей функции:

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

$$z_1 = \frac{\tau}{\varkappa}, z = \frac{\delta}{\varkappa}$$
(19)

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 18:

$$D = (\tau a^2 - 2\tau b - \delta b^2)^2 - 4\tau b^2(-\varkappa b + \tau - \delta a^2 + 2\delta b)$$
 (20)

Не умаляя общности, положим далее $\varkappa = 1$, тогда 20 примет вид:

$$D = z_1^2 \frac{1}{4} (b^4 + 8b^3 - 4a^2b^2 - 16a^2b + 4a^4) + z_1 \frac{1}{4} (-2b^4 + 8b^3 + 4a^2b^2) + \frac{b^4}{4}$$
 (21)

Множество допустимых значений z_1 состоит из тех z_1 для которых: $D \leq 0$ или $D \geq 0$ и $x_2 \leq 0$, где x_2 наибольший корень уравнения 18. Обозначим $A = b^4 + 8b^3 - 4a^2b^2 - 16a^2b + 4a^4$

$3.2.1 \quad A = 0$

Рассмотрим дискриминант уравнения D=0:

$$D_1 = \left(\frac{b^4}{2} + 2b^3 - a^2b^2 + 4b^2\right)^2 - b^4(-4b^2 - 2a^2b^2 + 4b^3 + (a^2 - 2b + \frac{b^2}{2})^2) = b^4(16 - 8a^2 + b(16 + 8b))$$
(22)

Заметим, что для $0 < \tau_{p1} < 1$ и $0 < \tau_{p2} < 1, D_1 > 0$, корни уравнения D = 0 будут:

$$d_{1,2} = \frac{\left(\frac{b^4}{2} + 2b^3 - a^2b^2 + 4b^2\right) \pm \sqrt{D_1}}{2(-4b^2 - 2a^2b^2 + 4b^3 + (a^2 - 2b + \frac{b^2}{2})^2)}$$
(23)

$$M_{1} = \max_{z_{1} \in [d_{1}, d_{2}]} |1 - z_{1}| = \max\{|1 - d_{1}|, |1 - d_{2}|\}$$

$$z_{1} \in [d_{1}, d_{2}]$$
(24)

$$M2 = \max_{-(z_{1}a^{2}-2z_{1}b-\frac{1-z_{1}}{2}b^{2})+\sqrt{D(z_{1})} \leq 0} |1-z_{1}| = \max_{-(z_{1}a^{2}-2z_{1}b-\frac{1-z_{1}}{2}b^{2})+\sqrt{D(z_{1})} = 0} |1-z_{1}|$$

$$z_{1} \in (-\inf, d_{1}] \cup [d_{2}, +\inf)$$

$$(25)$$

 $M = max\{M_1, M_2\}$, значит $f_{max} = (1 - M)^2$

4 Оценка области захвата для систем ФАПЧ с фильтром $\frac{(1+\tau_{z1}x)^2}{(1+\tau_{n1}x)^2}$

Рассмотрим передаточную функцию:

$$K(x) = \frac{(1 + \tau_{z1}x)^2}{(1 + \tau_{p1}x)^2}$$
 (26)

Тогда первое условие теоремы принимает вид:

$$\tau_{p1}^{4}\tau t^{3} + (-\tau_{z1}^{4}\varepsilon - \tau_{z1}^{4}\tau + 2\tau_{p1}^{2}\tau - \tau_{p1}^{4}\delta + \tau_{z1}^{2}\tau_{p1}^{2}\varkappa)t^{2} +
+ (\tau - \tau_{z1}^{2}\varkappa - 2\tau_{z1}^{2}\varepsilon - \tau_{p1}^{2}\varkappa - 2\tau_{z1}^{2}\tau + 4\tau_{z1}b\varkappa - 2\tau_{p1}^{2}\delta)t + (\varkappa - \varepsilon - \tau - \delta) \ge 0
t \ge 0$$
(27)