Санкт-Петербургский государственный университет

Отделение прикладной математики и информатики Кафедра прикладной кибернетики

Миронов Алексей Владиславович

Оценка области захвата для систем ФАПЧ 3 порядка

Выпускная квалификационная работа

Научный руководитель: д. т.н., профессор Юлдашев Р. В.

Содержание

1	Введение	3
2	Теорема	3
3	Теорема Декарта	4
4	Оценка области захвата для систем ФАПЧ с фильтром $\frac{1}{(1+\tau_{p1}x)(1+\tau_{p2}x)}$ 4.1 Оценка максимума ν константой	4 5 5
5	Оценка области захвата для систем ФАПЧ с фильтром $\frac{(1+\tau_{z1}x)^2}{(1+\tau_{p1}x)^2}$ 5.1 $\tau=0$	6 6 9
6	Оценка области захвата для систем ФАПЧ с фильтром $\frac{(1+\tau_{z1}x)(1+\tau_{z2}x)}{(1+\tau_{z1}x)(1+\tau_{z2}x)}$	9

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 (1)

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

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

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

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

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

После замены система (1) 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 $\chi(p)$ 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 pendulum-like systems, only one of the inequalities

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

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

Теорема 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 × m matrices $\varepsilon > 0, \delta > 0, \tau \ge 0$, 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 (1) 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)

Положим далее:

$$v_e(\sigma) = \sin(\sigma)$$

$$\frac{\omega_e^{free}}{K_{vco}H(0)} = \gamma$$
(13)

3 Теорема Декарта

Теорема 2. Если у полинома записанного в стандартной форме все коэффициенты действительные и все его корни также заведомо действительные, то число его положительных корней, если учитывать их кратности, равно числу перемен знаков в ряде его коэффициентов. Если же он имеет и комплексные корни, то это число равно или на четное число меньше числа знакоперемен.

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

Рассмотрим передаточную функцию:

$$K(x) = \frac{1}{(1 + \tau_{p1}x)(1 + \tau_{p2}x)} = \frac{1}{1 + (\tau_{p1} + \tau_{p2})x + \tau_{p1}\tau_{p2}x^2}$$
(14)

Введем обозначения: $a = \tau_{p1} + \tau_{p2}, b = \tau_{p1}\tau_{p2}$ Рассмотрим первое условие теоремы 1

$$Re(\varkappa K(ix) - K(ix)^* \varepsilon K(ix) - [K(ix) - ix]^* \tau [K(ix) + ix]) \ge \delta$$
(15)

Подставим (14) в условие теоремы 1 и перенесем все в левую часть неравенства. В результате преобразований первое условие теоремы 1 принимает следующий вид:

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

$$t > 0$$
(16)

Из второго условие теоремы 1 получаем:

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

Для оценки полосы захвата системы (1) будем искать максимум ν .

4.1 Оценка максимума ν константой

Очевидно, что для того чтобы выполнялось (16) нужно потребовать $\varkappa - \varepsilon - \tau - \delta \ge 0$, тогда

$$\varkappa \ge \varepsilon + \tau + \delta
\varkappa^{2} \ge \varepsilon^{2} + \tau^{2} + \delta^{2} + 2\varepsilon\tau + 2\varepsilon\delta + 2\tau\delta
2 - \left(\frac{2\varepsilon^{2}}{\varkappa^{2}} + \frac{2\delta^{2}}{\varkappa^{2}} + \frac{2\tau^{2}}{\varkappa^{2}} + \frac{4\varepsilon\tau}{\varkappa^{2}} + \frac{4\tau\delta}{\varkappa^{2}}\right) \ge \frac{4\varepsilon\delta}{\varkappa^{2}}
2 > \frac{4\varepsilon\delta}{\varkappa^{2}} > \nu^{2}$$
(18)

4.2 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:

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

$$t > 0$$
(19)

Введем обозначения:

$$A = \tau b^{2}$$

$$B = \tau a^{2} - 2\tau b - \delta b^{2}$$

$$C = -\varkappa b + \tau - \delta a^{2} + 2\delta b$$
(20)

Заметим, что для того, что бы выполнялось (19) необходимо потребовать $A \ge 0$ и $C \ge 0$, тогда $B \ge 0$. Тогда по теореме Декарта уравнение $At^2 + Bt + C = 0$ не имеет положительных корней, т.е. выполняется (19). Не умаляя общности, можем положить $\varkappa = 1$ и будем искать максимум следующей функции:

$$f(\delta) = 4\delta - 4\tau\delta - 4\delta^2 \tag{21}$$

Получили задачу на условный экстремум, т.е найти максимум (21), при условии $C \geq 0$. Заметим, что максимальное значение достигается на границе или в точках понижения ранга. Вычислим градиент (21):

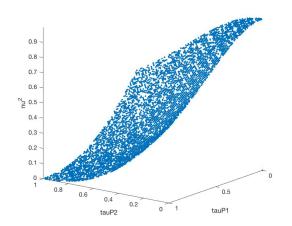
$$(4 - 4\tau - 8\delta, 4\delta) \tag{22}$$

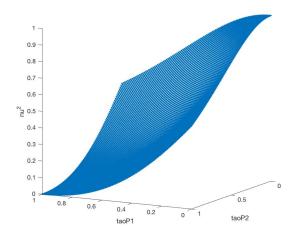
Получаем точку понижения ранга: $\delta=0, \tau=1$. Это противоречит условию теоремы $\delta>0$. Рассмотрим C=0, выразим τ и подставим в (21):

$$f(\delta) = 4\delta(1-b) - 4\delta^2(a^2 - 2b + 1) \tag{23}$$

Максимум (23) достигается при $\delta = \frac{1-b}{2(a^2-2b+1)}$ и равен

$$\frac{(b-1)^2}{a^2 - 2b + 1} = \frac{(\tau_{p1}\tau_{p2} - 1)^2}{\tau_{p1}^2 + \tau_{p2}^2 + 1} > \nu^2$$
(24)





- (а) Численное приближение в МАТLAВ
- (b) Вычисленный по (24)

Рис. 1: График зависимости ν^2 от τ_{p1}, τ_{p2}

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

Рассмотрим передаточную функцию:

$$K(x) = \frac{(1 + \tau_{z1}x)^2}{(1 + \tau_{p1}x)^2} \tag{25}$$

Тогда первое условие теоремы принимает вид:

$$\tau_{p1}^{4} \tau t^{3} + (-\tau_{z1}^{4} \varepsilon - \tau_{z1}^{4} \tau + 2\tau_{p1}^{2} \tau - \tau_{p1}^{4} \delta + \tau_{z1}^{2} \tau_{p1}^{2} \varkappa) t^{2} +
+ (\tau - \tau_{z1}^{2} \varkappa - 2\tau_{z1}^{2} \varepsilon - \tau_{p1}^{2} \varkappa - 2\tau_{z1}^{2} \tau + 4\tau_{z1} b \varkappa - 2\tau_{p1}^{2} \delta) t + (\varkappa - \varepsilon - \tau - \delta) \ge 0
t = x^{2} > 0$$
(26)

Заметим, что при $\tau_{z1} \neq \tau_{p1}$ функция $\chi(x) = p^{-1}K(x)$ не приводима. Тогда по теореме пара (A,B) управляема.

5.1 $\tau = 0$

Положим в (26) $\tau = 0$, тогда первое условие теоремы принимает следующий вид:

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

$$t = x^{2} > 0$$
(27)

Обозначим:

$$A = \tau_{z_1}^2 \tau_{p_1}^2 \varkappa - \tau_{z_1}^4 \varepsilon - \tau_{p_1}^4 \delta$$

$$B = 4\tau_{z_1} \tau_{p_1} \varkappa - \tau_{z_1}^2 \varkappa - 2\tau_{z_1}^2 \varepsilon - \tau_{p_1}^2 \varkappa - 2\tau_{p_1}^2 \delta$$

$$C = \varkappa - \varepsilon - \delta$$
(28)

Для того, что бы выполнялось (27) нужно потребовать: $A \ge 0$ и $C \ge 0$, тогда при $B \ge 0$, по теореме Декарта уравнение не имеет положительных корней, т.е. выполняется (27). Не умаляя общности можем считать $\varkappa = 1$. Получили задачу нахождения условного экстремума при условии:

$$\tau_{z1}^{2}\tau_{p1}^{2} - \tau_{z1}^{4}\varepsilon - \tau_{p1}^{4}\delta \ge 0
4\tau_{z1}\tau_{p1} - \tau_{z1}^{2} - 2\tau_{z1}^{2}\varepsilon - \tau_{p1}^{2} - 2\tau_{p1}^{2}\delta \ge 0
1 - \varepsilon - \delta > 0$$
(29)

Максимум может достигаться на границе, или в точках понижения ранга. Представим ε как $\varepsilon(\delta)$ и рассмотрим функцию $\varepsilon\delta$ на границе области (29)

$$\frac{\tau_{p1}^{2}}{\tau_{z1}^{2}} - \frac{\tau_{p1}^{4}}{\tau_{z1}^{4}} \delta = \varepsilon$$

$$2\frac{\tau_{p1}}{\tau_{z1}} - \frac{1}{2} - \frac{\tau_{p1}^{2}}{2\tau_{z1}^{2}} - \frac{\tau_{p1}^{2}}{\tau_{z1}^{2}} \delta = \varepsilon$$

$$\varepsilon = 1 - \delta$$
(30)

Для этого найдем пересечения прямых (30):

$$\delta = \frac{1}{1+z^2}, \varepsilon = \frac{z^2}{1+z^2}$$

$$\delta = \frac{1-q}{1-z^2}, \varepsilon = \frac{q-z^2}{1-z^2}$$

$$\delta = \frac{z^2-q}{z^4-z^2}, \varepsilon = z^2 - \frac{z^4(z^2-q)}{z^4-z^2}$$

$$z = \frac{\tau_{p1}}{\tau_{z1}}$$

$$q = 2z - \frac{1}{2} - \frac{1}{2}z^2$$
(31)

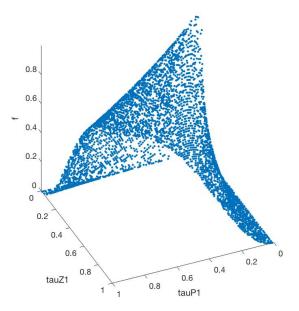
Оценки максимума на границе (30):

$$\delta = \frac{1}{2}, \varepsilon = \frac{1}{2}, \varepsilon \delta = \frac{1}{4}$$

$$\delta = \frac{1}{2z^2}, \varepsilon = \frac{z^2}{2}, \varepsilon \delta = \frac{1}{4}$$

$$\delta = \frac{q}{2z^2}, \varepsilon = \frac{q}{2}, \varepsilon \delta = \frac{q^2}{4z^2}$$
(32)

Максимум функции $\nu^2=\frac{4arepsilon\delta}{arkappa^2}$ представлен на графике.

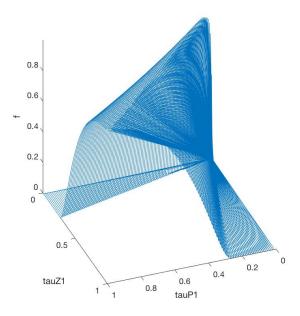


При B<0 по теореме Декарта уравнение может иметь 2 корня. В этой ситуации потребуем отрицательность дискриминанта:

$$-4\tau_{z1}^{4}\varepsilon\delta + 8\tau_{z1}^{4}\varepsilon + \tau_{z1}^{4} - 16\tau_{z1}^{3}\tau_{p1}\varepsilon - 8\tau_{z1}^{3}\tau_{p1} + 8\tau_{z1}^{2}\tau_{p1}^{2}\varepsilon\delta + 8\tau_{z1}^{2}\tau_{p1}^{2}\varepsilon + 8\tau_{z1}^{2}\tau_{p1}^{2}\delta + 14\tau_{z1}^{2}\tau_{p1}^{2} - 16\tau_{z1}\tau_{p1}^{3}\delta - 8\tau_{z1}\tau_{p1}^{3} - 4\tau_{p1}^{4}\varepsilon\delta + 8\tau_{p1}^{4}\delta + \tau_{p1}^{4} \le 0$$
(33)

$$a\varepsilon + b\delta \ge \varepsilon\delta \tag{34}$$

Если a>0, c>0, тогда при b<0, уравнение может иметь 2 положительных корня. Дополнительно потребуем, что бы дискримининт уравнения $at^2+bt+c=0$ был не положительным. В этом случае получаем нелинейную оптимизационную задачу с нелинейными ограничениями, максимум функции $\nu^2=\frac{4\epsilon\delta}{\varkappa^2}$ представлен на графике.



$5.2 \quad \tau > 0$

Предположим в (26) $\tau > 0$ и разделим на $\tau_{p1}^4 \tau$. Не умаляя общности, можем считать $\tau = 1$, тогда (26) принимает следующий вид:

$$t^{3} + at^{2} + bt + c \ge 0$$

$$A = \frac{1}{\tau_{p1}^{4}} \left(-\tau_{z1}^{4} \varepsilon - \tau_{z1}^{4} + 2\tau_{p1}^{2} - \tau_{p1}^{4} \delta + \tau_{z1}^{2} \tau_{p1}^{2} \varkappa \right)$$

$$B = \frac{1}{\tau_{p1}^{4}} \left(1 - \tau_{z1}^{2} \varkappa - 2\tau_{z1}^{2} \varepsilon - \tau_{p1}^{2} \varkappa - 2\tau_{z1}^{2} + 4\tau_{z1} \tau_{p1} \varkappa - 2\tau_{p1}^{2} \delta \right)$$

$$C = \frac{1}{\tau_{p1}^{4}} \left(\varkappa - \varepsilon - 1 - \delta \right)$$

$$t = x^{2} > 0$$
(35)

Заметим, что по теореме Декарта: $a \ge 0, b \ge 0, c \ge 0$

6 Оценка области захвата для систем ФАПЧ с фильтром $\frac{(1+\tau_{z1}x)(1+\tau_{z2}x)}{(1+\tau_{p1}x)(1+\tau_{p2}x)}$

Рассмотрим передаточную функцию:

$$K(x) = \frac{(1 + \tau_{z1}x)(1 + \tau_{z2}x)}{(1 + \tau_{n1}x)(1 + \tau_{n2}x)}$$
(36)

Тогда первое условие теоремы принимает вид:

$$-\varepsilon + \varkappa - \delta + (-\alpha_2\varkappa + 2\alpha_2\delta - \alpha_1^2\delta - \alpha_1^2\beta_1^2\varepsilon - \beta_2\alpha_2\varkappa + 2\beta_2\alpha_2\varepsilon + \alpha_1^2\beta_1\varkappa)t + (\beta_2\alpha_2^2\varkappa - \beta_2^2\alpha_2^2\varepsilon - \alpha_2^2\delta)t^2 > 0$$
(37)

Не умаляя общности положим $\varkappa = 1$:

$$(\beta_{2}\alpha_{2}^{2} - \beta_{2}^{2}\alpha_{2}^{2}\varepsilon - \alpha_{2}^{2}\delta)t^{2} + (-\alpha_{2} + 2\alpha_{2}\delta - \alpha_{1}^{2}\delta - \alpha_{1}^{2}\beta_{1}^{2}\varepsilon - \beta_{2}\alpha_{2} + 2\beta_{2}\alpha_{2}\varepsilon + \alpha_{1}^{2}\beta_{1})t + 1 - \varepsilon - \delta > 0$$
(38)