

車両制御特論

レポート2

九州工業大学大学院 工学府

機械知能工学専攻 知能制御工学コース

所属： 西田研究室

学籍番号： 16344217

提出者氏名： 津上 祐典

平成28年 8月 10日

1 与えられたシステム

学籍番号によって決まった制御対象は,

$$\dot{x}(t) = ax^3(t) + b \cos 2t + c(x^2(t) + 1)u(t) \quad (1)$$

$$a = 3, b = -6, c = 2 \quad (2)$$

である. また, 理想モデルは,

$$\dot{x}_d(t) = -4x_d(t) + r_d(t) \quad (3)$$

である. ここで,

$$\tilde{x}(t) = x(t) - x_d(t) \quad (4)$$

とおくと追従誤差方程式は,

$$\dot{\tilde{x}}(t) = \dot{x}(t) - \dot{x}_d(t) \quad (5)$$

$$= ax^3(t) + b \cos 2t + c(x^2(t) + 1)u(t) - \dot{x}_d(t) \quad (6)$$

となる.

2 適応追従コントローラの設計

2.1 a, b, c が既知のとき

エネルギー関数を $V(t) = \tilde{x}^2(t)$ とおく. エネルギー関数の時間微分を解析すると,

$$\dot{V}(t) = 2\tilde{x}(t)\dot{\tilde{x}}(t) \quad (7)$$

$$= 2\tilde{x}(t) \left[ax^3(t) + b \cos 2t + c\{x^2(t) + 1\}u(t) - \dot{x}_d(t) \right] \quad (8)$$

となる. ここで入力 $u(t)$ を

$$u(t) = -\frac{ax^3(t)}{c(x^2(t) + 1)} - \frac{b \cos 2t}{c(x^2(t) + 1)} + \frac{\dot{x}_d(t)}{c(x^2(t) + 1)} - \delta \tilde{x}(t) \quad (\delta > 0) \quad (9)$$

とすれば,

$$\dot{V}(t) = -2\delta c(x^2(t) + 1)\tilde{x}^2(t) < 0 \quad for \ any \ \tilde{x}(t) \neq 0 \quad (10)$$

となり, システムを漸近安定化することが出来る.

2.2 a, b, c が未知のとき

次に, a, b, c が未知な場合を考える. 入力 $u(t)$ を

$$u(t) = -\frac{\hat{a}}{\hat{c}} \frac{x^3(t)}{x^2(t)+1} - \frac{\hat{b}}{\hat{c}} \frac{\cos 2t}{x^2(t)+1} + \frac{1}{\hat{c}} \frac{\dot{x}_d(t)}{x^2(t)+1} - \delta \tilde{x}(t) \quad (11)$$

$$= -\hat{\alpha} \frac{x^3(t)}{x^2(t)+1} + \hat{\beta} \frac{\cos 2t}{x^2(t)+1} + \hat{\gamma} \frac{\dot{x}_d(t)}{x^2(t)+1} - \delta \tilde{x}(t) \quad (12)$$

とすると, 誤差追従方程式は,

$$\begin{aligned} \dot{\tilde{x}}(t) = & ax^3(t) + b \cos 2t - \dot{x}_d(t) - c\hat{\alpha}x^3(t) - c\hat{\beta} \cos 2t + c\hat{\gamma}\dot{x}_d(t) - c\delta\{x^2(t)+1\}\tilde{x}(t) \\ & + c\tilde{\alpha}x^3(t) + c\tilde{\beta} \cos 2t - c\tilde{\gamma}\dot{x}_d(t) - c\delta\{x^2(t)+1\}\tilde{x}(t) \end{aligned} \quad (13)$$

となる. エネルギー関数を

$$V(t) = \tilde{x}^2(t) + \eta_\alpha^{-1} c \tilde{\alpha}^2 + \eta_\beta^{-1} c \tilde{\beta}^2 + \eta_\gamma^{-1} c \tilde{\gamma}^2 \quad (14)$$

とおく. ただし, $\eta_\alpha, \eta_\beta, \eta_\gamma$ は推定ゲインである. 次に, エネルギー関数の時間微分を解析すると,

$$\dot{V}(t) = 2\tilde{x}(t)\dot{\tilde{x}}(t) + 2\eta_\alpha^{-1} c \tilde{\alpha} \dot{\tilde{\alpha}} + 2\eta_\beta^{-1} c \tilde{\beta} \dot{\tilde{\beta}} + 2\eta_\gamma^{-1} c \tilde{\gamma} \dot{\tilde{\gamma}} \quad (15)$$

より

$$\begin{aligned} \dot{V}(t) = & 2\tilde{x}(t)[c\tilde{\alpha}x^3(t) + c\tilde{\beta} \cos 2t - c\tilde{\gamma}\dot{x}_d(t) - c\delta\{x^2(t)+1\}\tilde{x}(t)] \\ & + 2\eta_\alpha^{-1} c \tilde{\alpha} \dot{\tilde{\alpha}} + 2\eta_\beta^{-1} c \tilde{\beta} \dot{\tilde{\beta}} + 2\eta_\gamma^{-1} c \tilde{\gamma} \dot{\tilde{\gamma}} \end{aligned} \quad (16)$$

となる. ここで,

$$\dot{\tilde{\alpha}} = -\dot{\hat{\alpha}} = -\eta_\alpha \tilde{x}(t)x^3(t) \quad (17)$$

$$\dot{\tilde{\beta}} = -\dot{\hat{\beta}} = -\eta_\beta \cos 2t \tilde{x}(t) \quad (18)$$

$$\dot{\tilde{\gamma}} = -\dot{\hat{\gamma}} = \eta_\gamma \tilde{x}(t)\dot{x}_d(t) \quad (19)$$

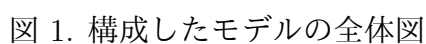
とすれば,

$$\dot{V}(t) = -2\delta c(x^2(t)+1)\tilde{x}^2(t) \leq 0 \quad \text{for any} \quad \begin{pmatrix} \tilde{x}(t) \\ \tilde{\alpha} \\ \tilde{\beta} \\ \tilde{\gamma} \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad (20)$$

以上より，以下の適応追従コントローラを得る．

$$\dot{\theta}(t) = \begin{pmatrix} \dot{\alpha} \\ \dot{\beta} \\ \dot{\gamma} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \eta_{\alpha} \tilde{x}(t) x^3(t) \\ \eta_{\beta} \cos 2t \tilde{x}(t) \\ -\eta_{\gamma} \tilde{x}(t) \dot{x}_d(t) \end{pmatrix} \quad (22)$$

Simulink で構成したモデルを以下にそれぞれ示す. システムの全体を図 1 に, 理想モデルを図 2 に, 制御対象を図 3 に, 制御入力を図 4 に示す. また, 図 5 - 7 に α, β, γ の推定器を示し, 図 8 に δ に関するサブシステムを示す.



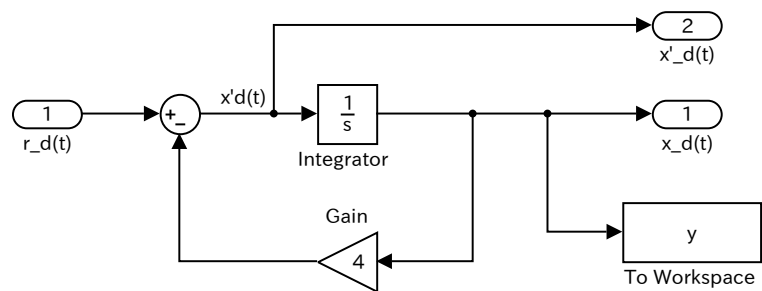


図 2. 理想モデル

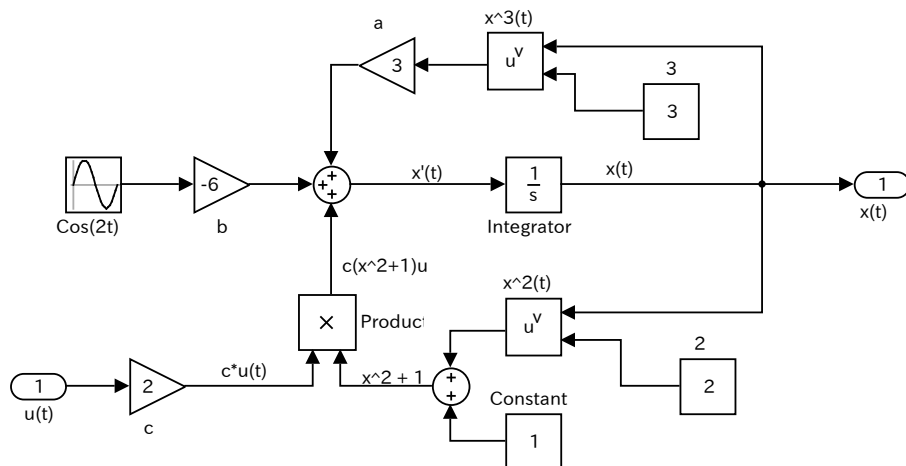


図 3. 制御対象

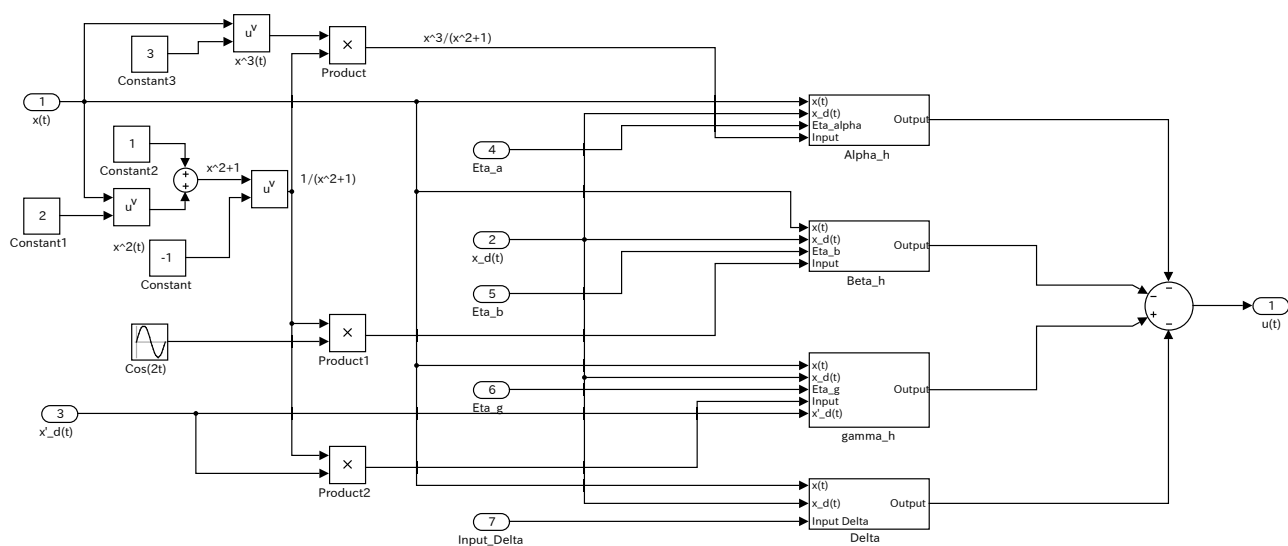


図 4. 入力 $u(t)$

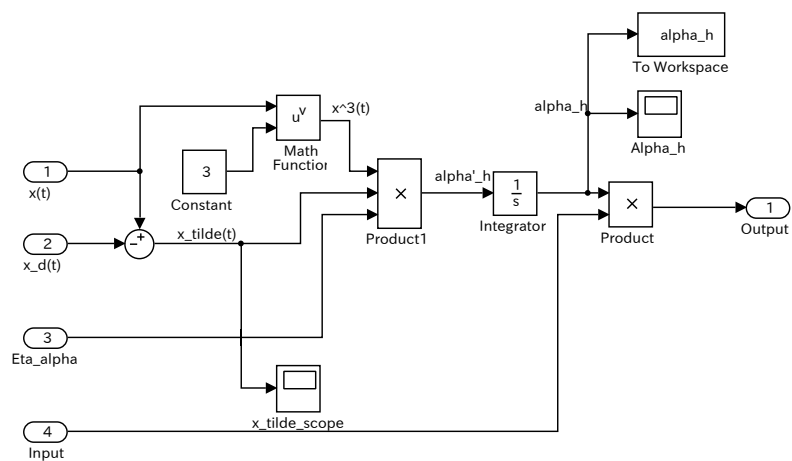


図 5. $\hat{\alpha}$ の推定器

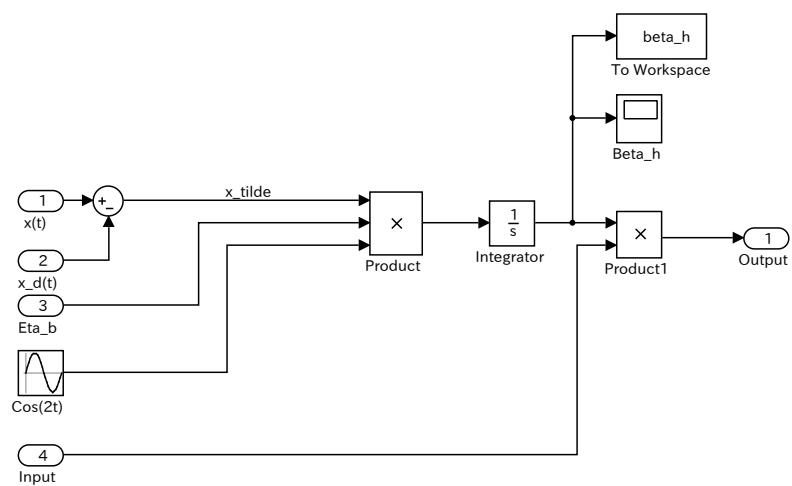


図 6. $\hat{\beta}$ の推定器

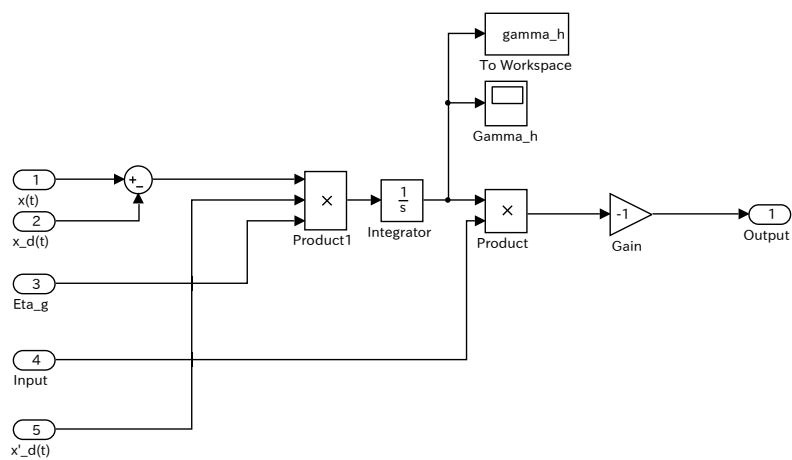


図 7. $\hat{\gamma}$ の推定器

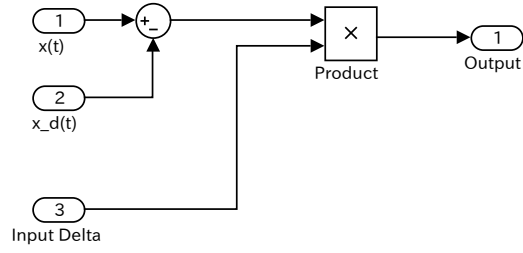


図 8. δ に関するサブシステム

3.1 $r_d(t) = 4$ の場合

(3) 式にて $r_d(t) = 4$ とした場合，シミュレーションした結果を図 9 示す．また，図 10 に追従誤差 $\tilde{x}(t)$ ，図 11 に入力 $u(t)$ を，図 12 - 14 に $\hat{\alpha}, \hat{\beta}, \hat{\gamma}$ を示す．ただし， $\eta_\alpha = \eta_\beta = \eta_\gamma = 1$ とした．

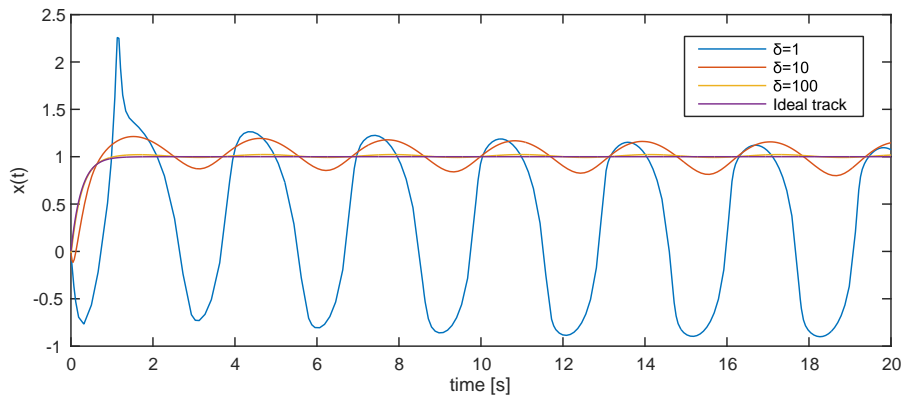


図 9. $r_d(t) = 4$ のときの理想軌道と x ($\delta = 1, 10, 100$) の比較

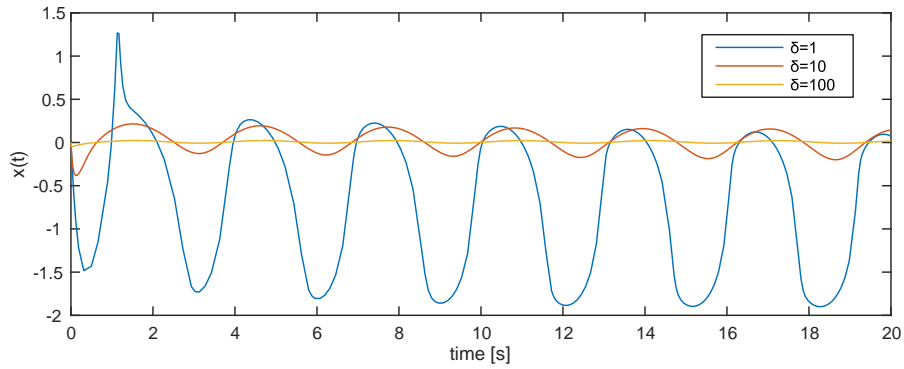


図 10. $r_d(t) = 4$ のときの \tilde{x} ($\delta = 1, 10, 100$) の様子

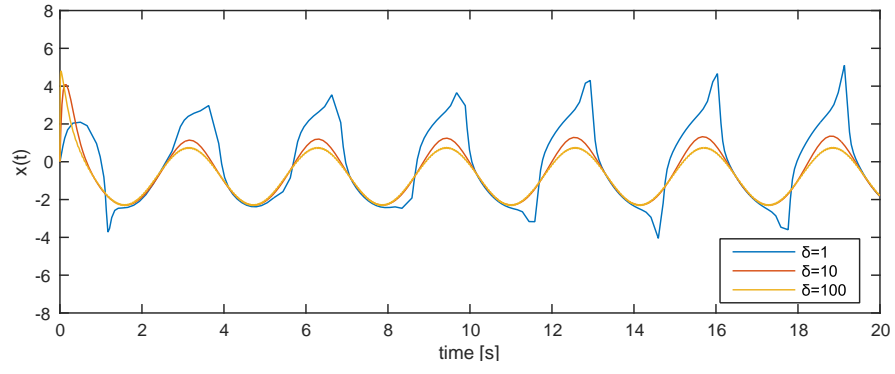


図 11. $r_d(t) = 4$ のときの $u(t)$ ($\delta = 1, 10, 100$) の様子

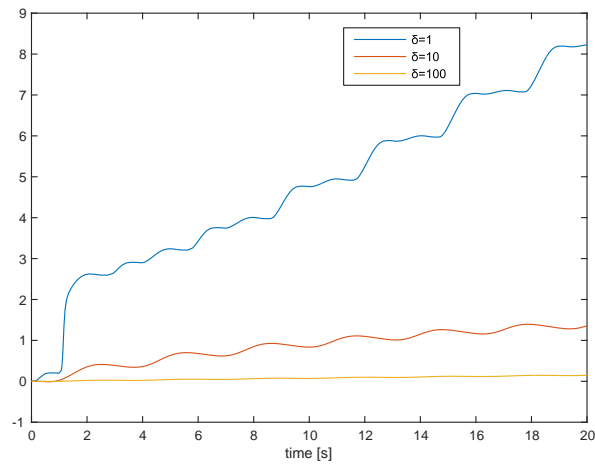


図 12. $r_d(t) = 4$ のときの $\hat{\alpha}$ ($\delta = 1, 10, 100$) の様子

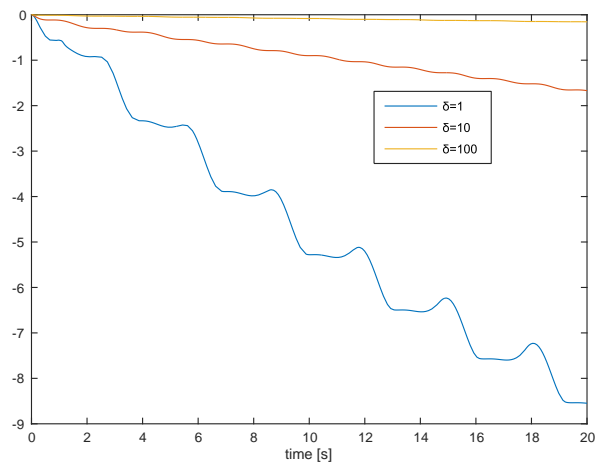


図 13. $r_d(t) = 4$ のときの $\hat{\beta}$ ($\delta = 1, 10, 100$) の様子

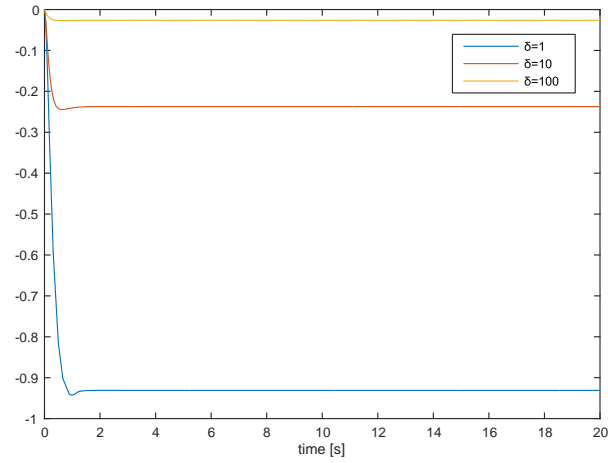


図 14. $r_d(t) = 4$ のときの $\hat{\gamma}$ ($\delta = 1, 10, 100$) の様子

3.2 $r_d(t) = 4 + 0.5 \sin 0.5t + \cos 3t - 2 \sin 5t$ の場合

$r_d(t) = 4$ の場合と同様にシミュレーションした結果を図 15 - 20 にそれぞれ示す.

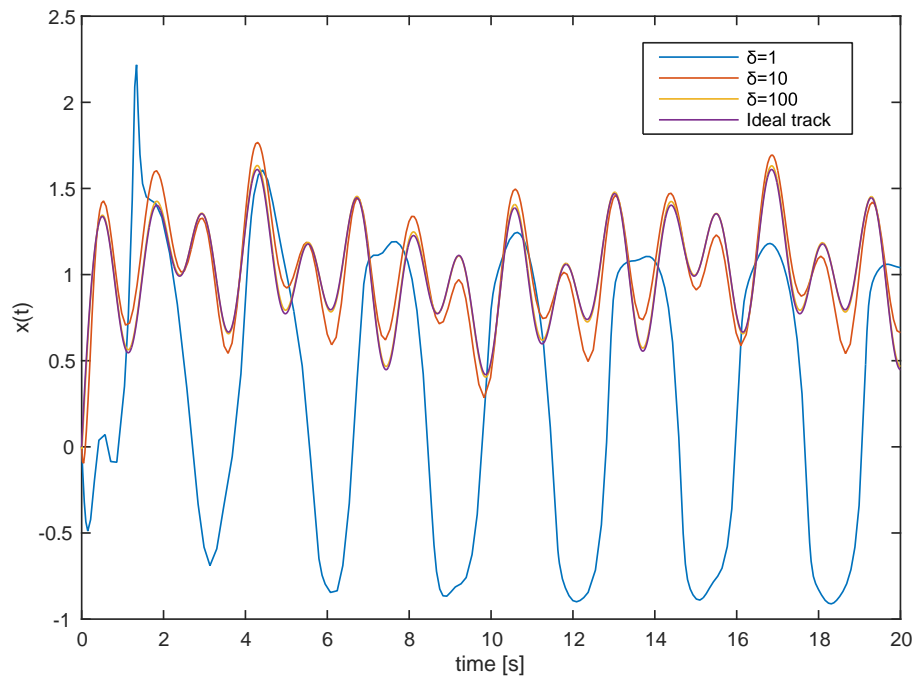


図 15. $r_d(t) = 4 + 0.5 \sin 0.5t + \cos 3t - 2 \sin 5t$ のときの理想軌道と x ($\delta = 1, 10, 100$) の比較

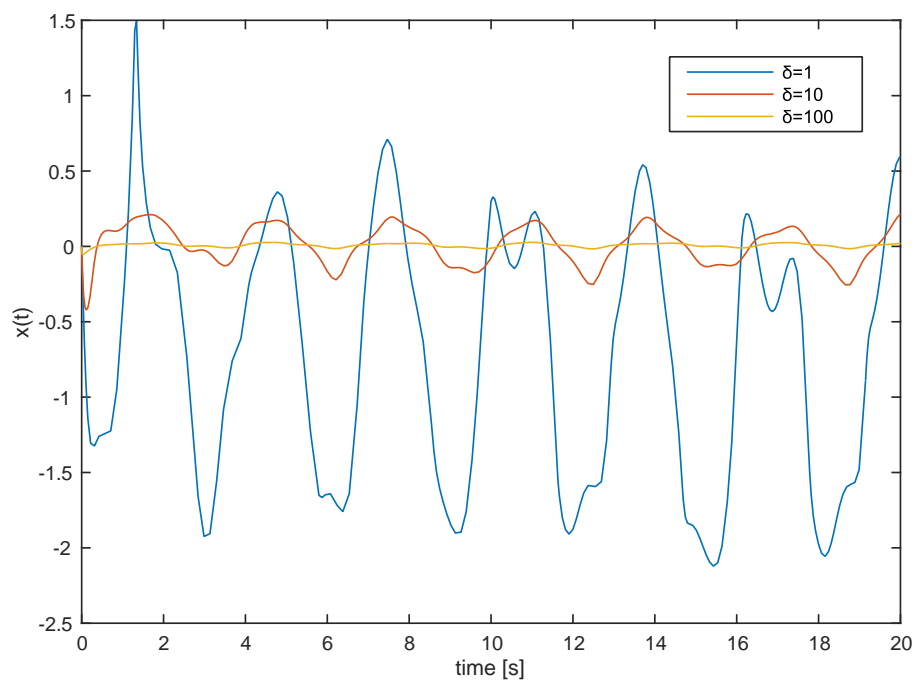


図 16. $r_d(t) = 4 + 0.5 \sin 0.5t + \cos 3t - 2 \sin 5t$ のときの \tilde{x} ($\delta = 1, 10, 100$) の様子

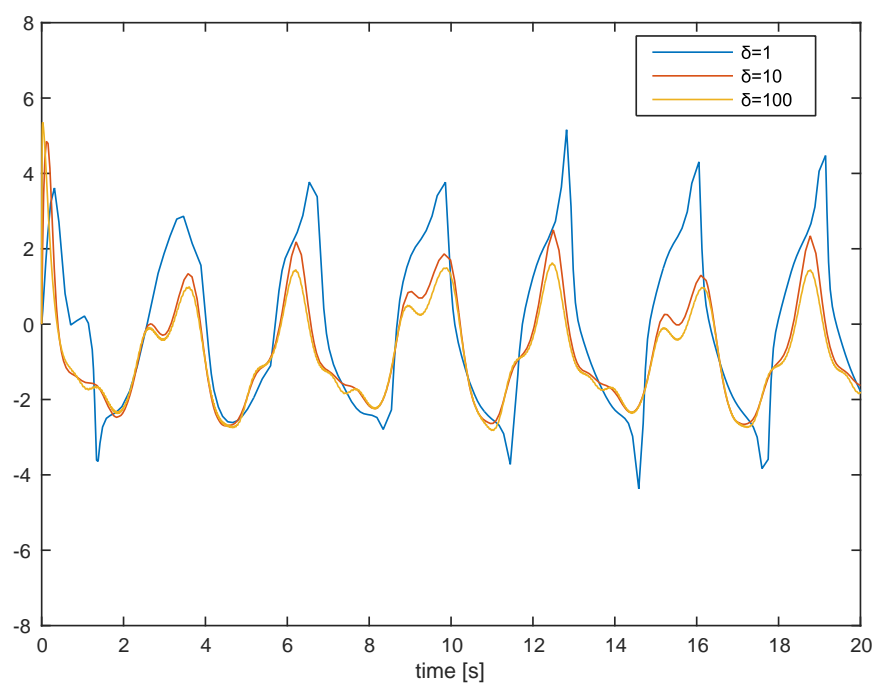


図 17. $r_d(t) = 4 + 0.5 \sin 0.5t + \cos 3t - 2 \sin 5t$ のときの $u(t)$ ($\delta = 1, 10, 100$) の様子

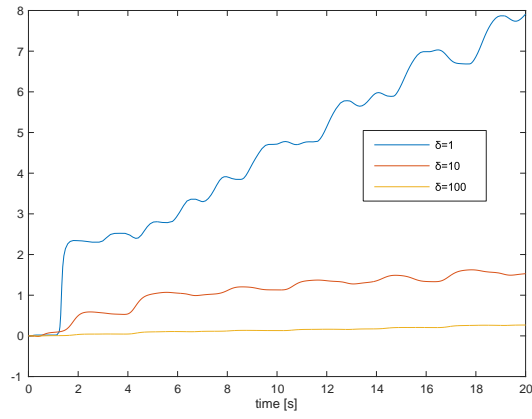


図 18. $r_d(t) = 4 + 0.5 \sin 0.5t + \cos 3t - 2 \sin 5t$ のときの $\hat{\alpha}$ ($\delta = 1, 10, 100$) の様子

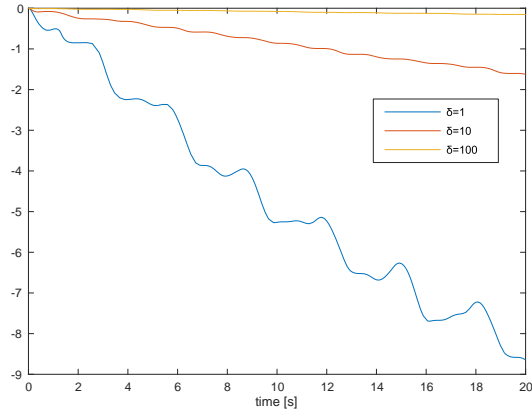


図 19. $r_d(t) = 4 + 0.5 \sin 0.5t + \cos 3t - 2 \sin 5t$ のときの $\hat{\beta}$ ($\delta = 1, 10, 100$) の様子

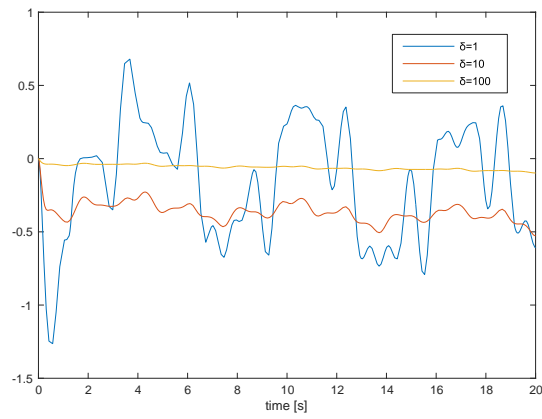


図 20. $r_d(t) = 4 + 0.5 \sin 0.5t + \cos 3t - 2 \sin 5t$ のときの $\hat{\gamma}$ ($\delta = 1, 10, 100$) の様子

4 考察

図 9,15 を見ると設計パラメータ δ を大きくすればするほど，理想軌道に対する追従性能が向上していることがわかる．しかし，大きくし過ぎると追従性能は向上しているが，小さく振動していることが確認できた．次に， $\delta = 1$ とし， $\eta_\alpha, \eta_\beta, \eta_\gamma$ のうちひとつだけ値を 100 にしたときの応答を示す．ただし， $r_d(t) = 4$ とした．

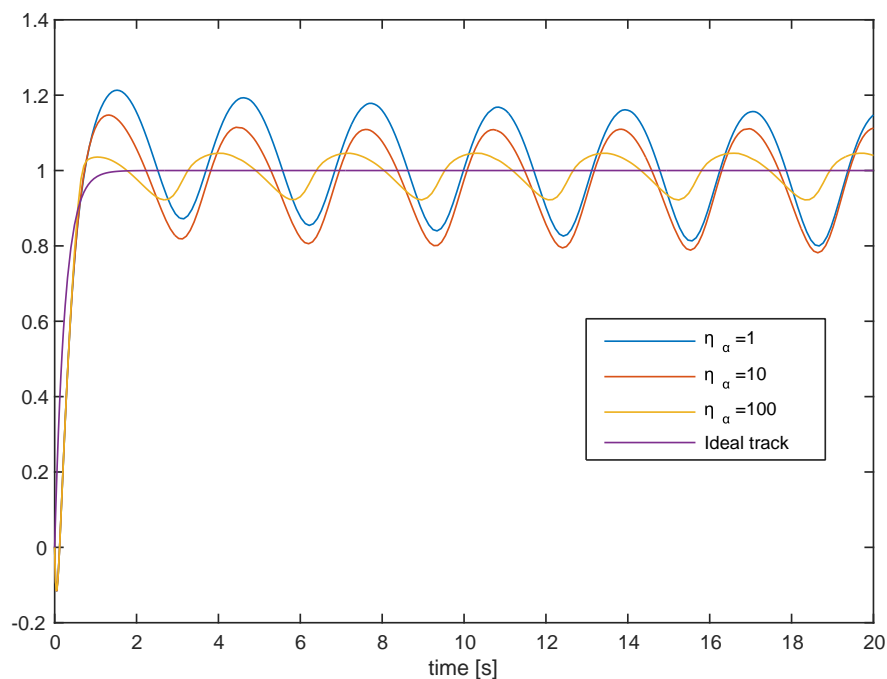


図 21. $r_d(t) = 4$ のときの $x(t)$ (η_α を変化させたとき) の様子

参考文献

- [1] 大屋勝敬:”車両制御特論 MATLAB+Simulink の利用法”

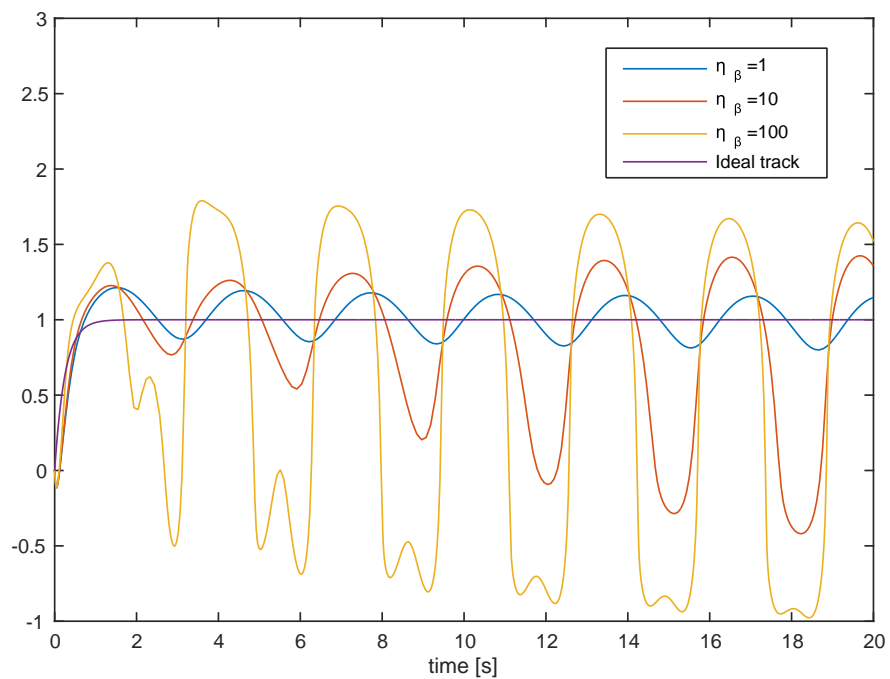


図 22. $r_d(t) = 4$ のときの $x(t)$ (η_β を変化させたとき) の様子

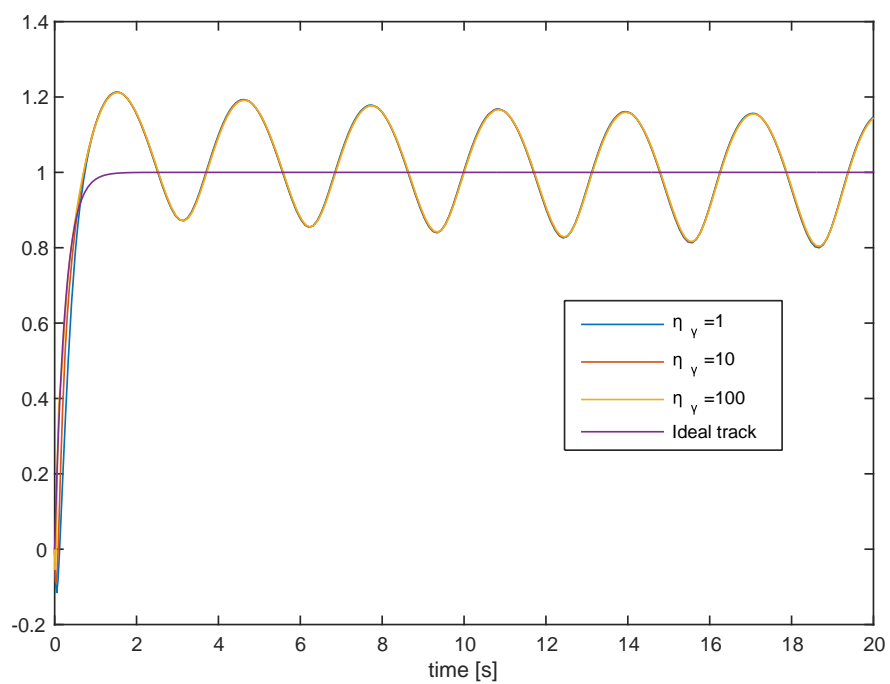


図 23. $r_d(t) = 4$ のときの $x(t)$ (η_γ を変化させたとき) の様子

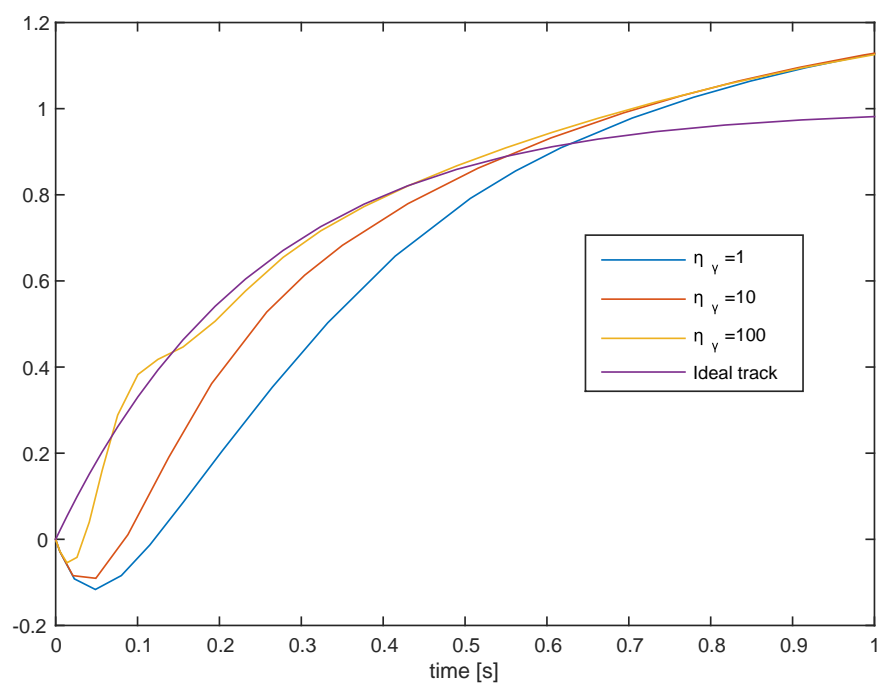


図 24. $r_d(t) = 4$ のときの $x(t)$ (η_γ を変化したとき) の様子