

### Capitolul 3: Discretizarea pe stare a sistemelor liniare

##fig

**Problema discretizării pe stare:** Fiind dat un SL descris de

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = Ax(t) + Bu(t) \\ y(t) = Cx(t) \end{cases}, t \in R \quad (1)$$

se cere să se calculeze un model discret  $\Sigma_d = (A_d, B_d, C_d)$ :

$$\begin{cases} x_d(k+1) = A_d x_d(k) + B_d u_d(k) \\ y_d(k) = C_d x_d(k) \end{cases}, k \in Z \quad (2)$$

astfel încât să avem pentru  $u(kh) = u_d(k)$  următoarele relații: (3)

$$\begin{cases} x(kh) = x_d(k) \\ y(kh) = y_d(k) \end{cases} \quad (4)$$

$\Rightarrow u^k(t) = u(kh)$  pt...  $t \in [kh, (k+1)h]$

Vom integra de la  $kh$  la  $(k+1)h$  sistemul:

$$x(t) = e^{A(t-t_0)} x(t_0) + \int_{t_0}^t e^{A(t-\tau)} Bu(\tau) d\tau \quad (5)$$

$$t_0 = kh \quad (6)$$

$$t = (k+1)h \quad (7)$$

Ecuatia (5) devine:

$$x((k+1)h) = e^{Ah} x(kh) + \int_{kh}^{(k+1)h} e^{A((k+1)h-\tau)} Bu(\tau) d\tau \quad (8)$$

Facem schimbarea de variabilă:

$$\theta = (k+1)h - \tau \quad (9)$$

deci avem:

$$\tau = kh \rightarrow \theta = h$$

$$\tau = (k+1)h \rightarrow \theta = 0 \quad (10)$$

$$u(\tau) = u(kh)$$

de unde scriem:

$$x((k+1)h) = e^{Ah} x(kh) + \int_0^h e^{A\theta} B d\theta u(kh) \quad (11)$$

Din(4) si 11 avem  $x_d(k+1) = e^{Ah} x_d(k) + \int_0^h e^{A\theta} B d\theta u_d(k)$

deci avem următorul sistem discretizat:

$$A_d = e^{Ah} \quad (12)$$

$$B_d \stackrel{def}{=} \int_0^h e^{A\theta} B d\theta \quad (12)$$

$$(13) y(kh) = Cx(kh) \Rightarrow y_d(k) = Cx_d(k) \quad (14)$$

$$C_d = C \quad (15)$$

**Modul discret furnizat de 12 si 15 este adevarat numai pt schema de discretizare din figura. Modificarea tipului de esantionare sau a tipului de refacere a inform va conduce la alte modele discretizate.**

**Observație:** Reversibilitatea timpului

$A_d = e^{Ah} = I + \frac{h}{1!}A + \frac{h^2}{2!}A^2 + \dots$  este o matrice nesaringulară, deci  $\Phi(t)$  este nesaringulară, deci inversabilă, de unde deducem că timpul este reversibil pentru un Sistem Discret obținut prin discretizarea unui SLN. Sistemele discrete astfel obținute moștenesc integral proprietățile Sistemelor Liniare din care provin.