Ex6.7

伝達関数 $(b_0s+b_1)/(s^2+a_1s+a_2)$ が厳密に誠実であるとき、かつその時に限り、すべての係数が正であり、かつ $b_1 < a_1b_0$ であることを示せ。

伝達関数 $G(s) = (b_0 s + b_1)/(s^2 + a_1 s + a_2)$ が厳密に誠実であること、つまり

- \bullet G(s) の極の実部が負である
- Re[G(jw)] > 0 であること
- $G(\infty) = 0$ and $\lim_{w \to \infty} w^2 Re[G(jw)] > 0$

の条件について考える。

G(s) の極は $\frac{-a_1\pm\sqrt{a_1^2-4a_2}}{2}$ となるため、G(s) の極の実部が負であるとき、かつその時に限り、 $a_1,a_2>0$ である。

$$Re[G(jw)] = Re\left[\frac{b_0jw + b_1}{-w^2 + a_1jw + a_2}\right] = \frac{b_1a_2 + (b_0a_1 - b_1)w^2}{(a_2 - w^2)^2 + a_1^2w^2}$$

ここで、先ほどの条件より、 $a_1, a_2 > 0$ であるとする。

Re[G(jw)]>0 であるとき、かつその時に限り、 $b_1>0$, $b_0a_1\geq b_1$ である。 $G(\infty)=0$ であるため、

$$\lim_{w \to \infty} w^2 Re[G(jw)] = b_0 a_1 - b_1$$

よって、 $\lim_{w\to\infty} w^2 Re[G(jw)]>0$ であるとき、かつその時に限り、 $b_0a_1>b_1$ である。 そのため、伝達関数 $(b_0s+b_1)/(s^2+a_1s+a_2)$ が厳密に誠実であるとき、かつその時に限り、すべての係数が正であり、かつ $b_1< a_1b_0$ である。

Ex6.19

(6.21)(6.22) の形式の 2 つの時不変動的システムのフィードバック接続を考える。

$$\dot{x}_i = f_i(x_i, e_i) \tag{6.21}$$

$$y_i = h_i(x_i, e_i) (6.22)$$

両方のフィードバック成分がゼロ状態可観測であり、以下を満たす正定値蓄積関数が存在すると仮定する。

$$e_i^{\top} y_i \geq \dot{V}_i + e_i^{\top} \varphi_i(e_i) + y_i^{\top} \rho_i(y_i)$$
, for $i = 1, 2$

u = 0 の閉ループ システム (6.24) は、

$$v^{\top}[\rho_1(v) + \varphi_2(v)] > 0 \text{ and } v^{\top}[\rho_2(v) - \varphi_1(-v)] > 0, \ \forall v \neq 0$$

の場合、原点が漸近安定であることを示せ。

また、どのような条件を追加すれば、原点が大域的漸近安定になるか? u=0 のとき、 $e_1=-y_2$, $e_2=y_1$ である。

閉ループ系のリアプノフ候補関数 $V=V_1+V_2$ とする。 V_1,V_2 が正定値関数であるため、V も正定値関数である。

$$\dot{V} \leq e_1^{\top} y_1 - e_1^{\top} \varphi_1(e_1) - y_1^{\top} \rho_1(y_1) + e_2^{\top} y_2 - e_2^{\top} \varphi_2(e_2) - y_2^{\top} \rho_2(y_2)$$
$$= -y_1^{\top} \{ \varphi_2(y_1) + \rho(y_1) \} + y_2^{\top} \{ \rho_2(y_2) - \varphi_1(-y_2) \} \leq 0$$

 $\dot{V}=0\Rightarrow y_1^{\top}\{\varphi_2(y_1)+\rho(y_1)\}=0$ and $y_2^{\top}\{\rho_2(y_2)-\varphi_1(-y_2)\}=0\Rightarrow y_1=0$ and $y_2=0$ ここで、 $y_1=0\Rightarrow x_1=0, y_2=0\Rightarrow x_2=0$ となるため、原点が漸近安定である。また、原点が大域的漸近安定にとなるには、蓄積関数 V_1,V_2 が放射状非有界である必要がある。