

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Национальный Исследовательский Университет ИТМО»



**ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №3**  
**ПРЕДМЕТ «ТЕОРИЯ АВТОМАТИЧЕСКОГО**  
**УПРАВЛЕНИЯ»**  
**ТЕМА «РЕГУЛЯТОРЫ С ЗАДАННОЙ СТЕПЕНЬЮ**  
**УСТОЙЧИВОСТИ»**

Вариант №2

Преподаватель:  
Пашенко А. В.

Выполнил:  
Румянцев А. А.

Факультет: СУиР  
Группа: R3341  
Поток: ТАУ R22 бак 1.1.1

Санкт-Петербург  
2025

# Содержание

<b>1</b>	<b>Задание 1. Синтез регулятора с заданной степенью устойчивости</b>	<b>2</b>
1.1	Управляемость и стабилизируемость . . . . .	2
1.2	Степень устойчивости . . . . .	2
1.3	Схема моделирования системы, замкнутой регулятором . . . . .	3
1.4	Значения желаемой степени устойчивости . . . . .	3
1.5	Синтез регулятора через матричное неравенство типа Ляпунова . . . . .	3
1.6	Компьютерное моделирование . . . . .	4
1.7	Сопоставление результатов . . . . .	9
1.8	Синтез регулятора через матричное уравнение типа Риккати . . . . .	9
1.9	Компьютерное моделирование для дополнительного пункта . . . . .	9
1.10	Сопоставление результатов для дополнительного пункта . . . . .	13
1.11	Вывод . . . . .	13
<b>2</b>	<b>Задание 2. Управление по выходу с заданной степенью устойчивости</b>	<b>13</b>
2.1	Управляемость, стабилизируемость, наблюдаемость и обнаруживаемость	13
2.2	Степень устойчивости . . . . .	14
2.3	Степень сходимости . . . . .	14
2.4	Схема моделирования системы, замкнутой регулятором, состоящим из наблюдателя состояния и закона управления . . . . .	14
2.5	Желаемые значения степени устойчивости и сходимости . . . . .	15
2.6	Наборы значений желаемой степени устойчивости и сходимости . . . . .	15
2.7	Синтез регулятора . . . . .	15
2.8	Синтез наблюдателя . . . . .	15
2.9	Компьютерное моделирование . . . . .	16
2.10	Сравнение результатов . . . . .	30
2.11	Вывод . . . . .	30
<b>3</b>	<b>Задание 3. Регулятор с качественной экспоненциальной устойчивостью</b>	<b>30</b>
3.1	Управляемость и стабилизируемость . . . . .	30
3.2	Средняя степень устойчивости . . . . .	31
3.3	Наборы параметров Q и R . . . . .	31
3.4	Схема моделирования системы, замкнутой регулятором . . . . .	31
3.5	Синтез регулятора . . . . .	31
<b>4</b>	<b>Общий вывод по работе</b>	<b>31</b>
<b>5</b>	<b>Приложения</b>	<b>31</b>
5.1	Приложение 1 . . . . .	31
5.2	Приложение 2 . . . . .	34
5.3	Приложение 3 . . . . .	35

## Задание 1. Синтез регулятора с заданной степенью устойчивости

Рассмотрим систему

$$\dot{x} = Ax + Bu, \quad A = \begin{bmatrix} 5 & 2 & 7 \\ 2 & 1 & 2 \\ -2 & -3 & -4 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix};$$

### Управляемость и стабилизируемость

Найдем собственные числа матрицы  $A$  и определим управляемость каждого из них. Программа для вычислений в MATLAB представлена на листинге 1 в приложении 1

$$\sigma(A) = \{-2, 2 \pm i\}$$

Число  $\lambda_1 = -2$  асимптотически устойчивое, может быть неуправляемым. Комплексная пара  $\lambda_{2,3}$  имеет положительную действительную часть – эти собственные числа неустойчивые, нужна управляемость. Разложим  $A$  в вещественную жорданову форму, найдем вектор  $B$  в базисе собственных векторов матрицы  $A$

$$A = P_{re} J_{re} P_{re}^{-1} = \begin{bmatrix} -1 & 0.5 & -1.5 \\ 0 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 2 & -1 & 2 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix},$$

$$B_{Jre} = P_{re}^{-1} B = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 2 & -1 & 2 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \\ -1 \end{bmatrix};$$

Итого имеем

$$J_{re} = \begin{bmatrix} -2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & 2 \end{bmatrix}, \quad B_{Jre} = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \\ -1 \end{bmatrix};$$

Все жордановы клетки относятся к различным собственным числам. Только число  $\lambda_1 = -2$  неуправляемое, так как первый элемент  $B_{Jre}$  равен нулю. Остальные собственные числа управляемые. Таким образом, система не полностью управляема, стабилизируема.

### Степень устойчивости

Любой степени устойчивости при помощи регулятора  $u = Kx$  добиться не получится, так как система не полностью управляема. Степень устойчивости системы  $\alpha$  – самое близкое к правой комплексной полуплоскости собственное число матрицы  $A$ , находящееся в левой комплексной полуплоскости. Проверка на близость осуществляется через действительную часть собственного числа. Имеем

$$\operatorname{Re} \{\lambda_1 = -2\} = -2,$$

$$\operatorname{Re} \{\lambda_{2,3} = 2 \pm i\} = 2;$$

Таким образом, степень устойчивости системы  $\alpha = 2$ . Это максимум. Устойчивость в данном случае подразумевается экспоненциальная.

### Схема моделирования системы, замкнутой регулятором

Построим схему моделирования системы  $\dot{x} = Ax + Bu$ , замкнутой регулятором  $u = Kx$ , используя SIMULINK

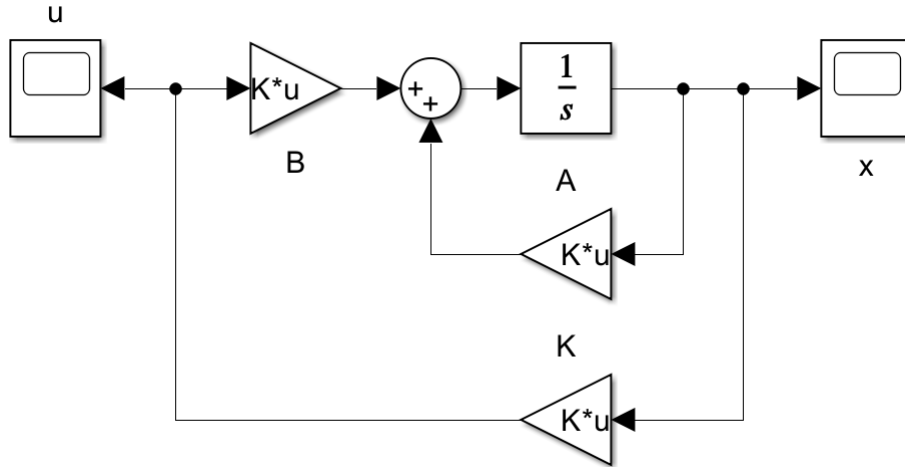


Рис. 1: Схема моделирования системы, замкнутой регулятором

### Значения желаемой степени устойчивости

Возьмем достаточно отличающиеся достижимые степени устойчивости в диапазоне  $0 < \alpha \leq 2$

$$\begin{aligned}\alpha_1 &= 2, \\ \alpha_2 &= 0.1;\end{aligned}$$

### Синтез регулятора через матричное неравенство типа Ляпунова

Для каждого из выбранных значений  $\alpha$  синтезируем регулятор, обеспечивающий заданную степень устойчивости, при помощи матричного неравенства типа Ляпунова

$$PA^T + AP + 2\alpha P + Y^T B^T + BY \preceq 0, \quad K = YP^{-1};$$

Найдем для  $\alpha_{1,2}$  соответствующие матрицы регулятора  $K_{1\alpha_i}$  **без ограничений на управление**. Пользуемся пакетом `cvx` для MATLAB. Получаем

$$\begin{aligned}K_{1\alpha_1} &= [2.5267 \quad -18.8652 \quad 1.7294], \\ K_{1\alpha_2} &= [-2.0955 \quad -5.8106 \quad -2.6863];\end{aligned}$$

Найдем для  $\alpha_{1,2}$  соответствующие матрицы регулятора  $K_{2\alpha_i}$  **совместно с решением задачи минимизации управления**. Нам нужно найти минимальное  $\mu$ , для которого при начальных условиях  $x(0) = x_0$  выполняется  $\|u(t)\| \leq \mu$ . Для этого нужно решить задачу выпуклой минимизации:

минимизировать  $\gamma = \mu^2$

при ограничениях  $P \succ 0$ ,  $PA^T + AP + 2\alpha P + Y^T B^T + BY \prec 0$ ,

$$\begin{bmatrix} P & x_0 \\ x_0^T & 1 \end{bmatrix} \succ 0, \quad \begin{bmatrix} P & Y^T \\ Y & \gamma I \end{bmatrix};$$

Зададим начальные условия

$$x(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Реализация представлена в MATLAB, для решения используется `svh`. Получаем

$$K_{2\alpha_1} = \begin{bmatrix} 1.6000 & -11.2000 & 1.6000 \end{bmatrix}, \mu_1 = 8.0090,$$

$$K_{2\alpha_2} = \begin{bmatrix} -0.7565 & -2.6884 & -0.7552 \end{bmatrix}, \mu_2 = 4.2015;$$

Определим собственные числа матриц замкнутых систем  $(A + BK_{j\alpha_i})$  и сравним с желаемой степенью устойчивости

$$\sigma(A + BK_{1\alpha_1}) = \{-2, -4.5072 \pm 3.2145i\},$$

$$\sigma(A + BK_{1\alpha_2}) = \{-2, -4.5455, -0.8653\},$$

$$\sigma(A + BK_{2\alpha_1}) = \{-2, -2.0000 \pm 4.1231i\},$$

$$\sigma(A + BK_{2\alpha_2}) = \{-2, -0.1013 \pm 2.3259i\};$$

Для  $\alpha_1 = 2$  собственные числа при регуляторе  $K_{2\alpha_1}$  получились более точными, чем при регуляторе  $K_{1\alpha_1}$ . То есть управление будет именно таким, каким мы его хотели ( $\text{Re}\{\lambda_i\} = -\alpha_1$ ). На графике увидим плавное поведение системы, стабилизирующееся к нулю. Для  $\alpha_2 = 0.1$  ситуация аналогичная – при  $K_{2\alpha_2}$  действительная часть комплексной пары почти достигла желаемого ограничения на степень устойчивости. При  $K_{2\alpha_2}$  результат более хаотичный. Также в каждом спектре наблюдаем неуправляемое число  $-2$ , что подтверждает корректность расчетов.

### Компьютерное моделирование

Выполним компьютерное моделирование для всех замкнутых систем, используя схему **SIMULINK**, представленную на рис. 1. Построим графики  $u(t), x(t)$  при начальных условиях

$$x(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

и сопоставим результаты.

Графики представлены далее на рис. 2–9

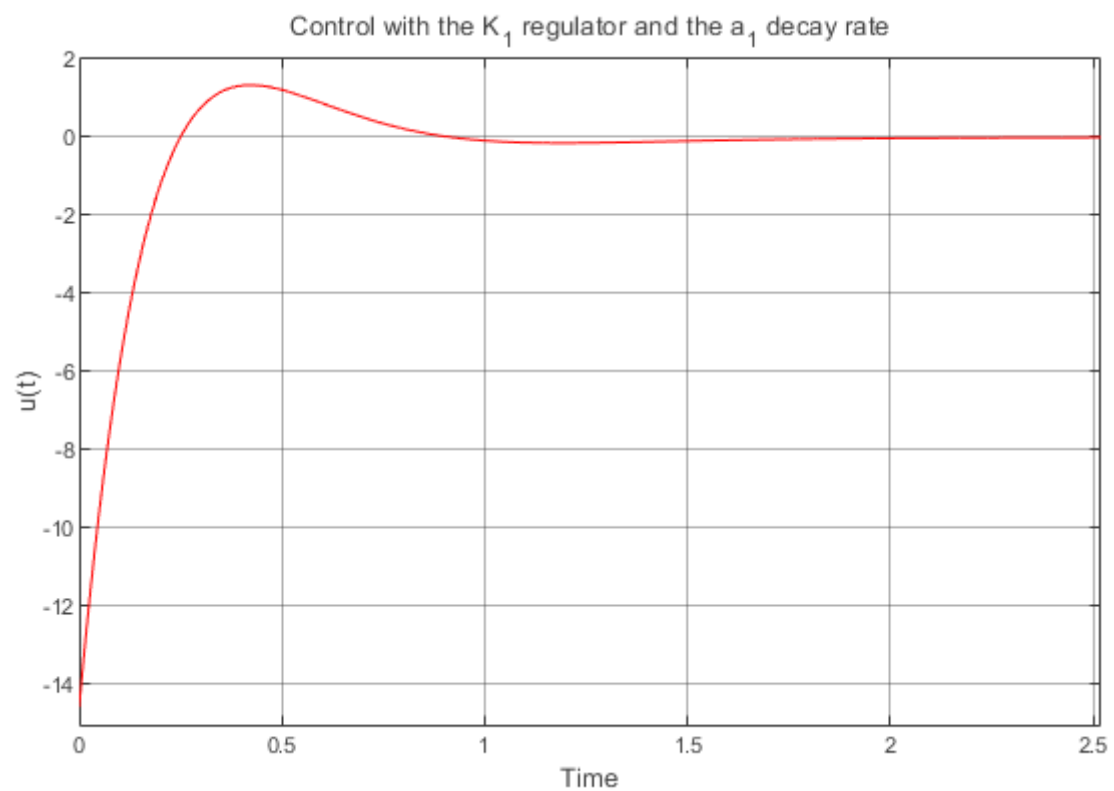


Рис. 2: График  $u(t)$  для  $\alpha_1 = 2$  при  $K_1\alpha_1$

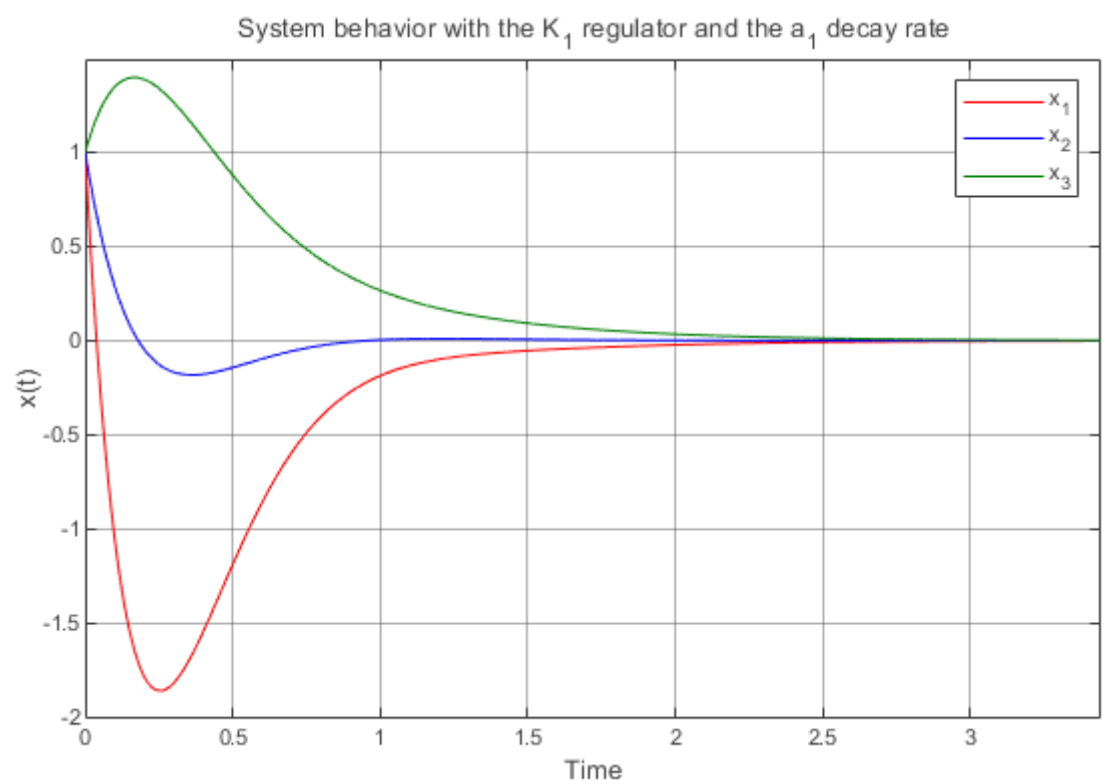


Рис. 3: График  $x(t)$  для  $\alpha_1 = 2$  при  $K_1\alpha_1$

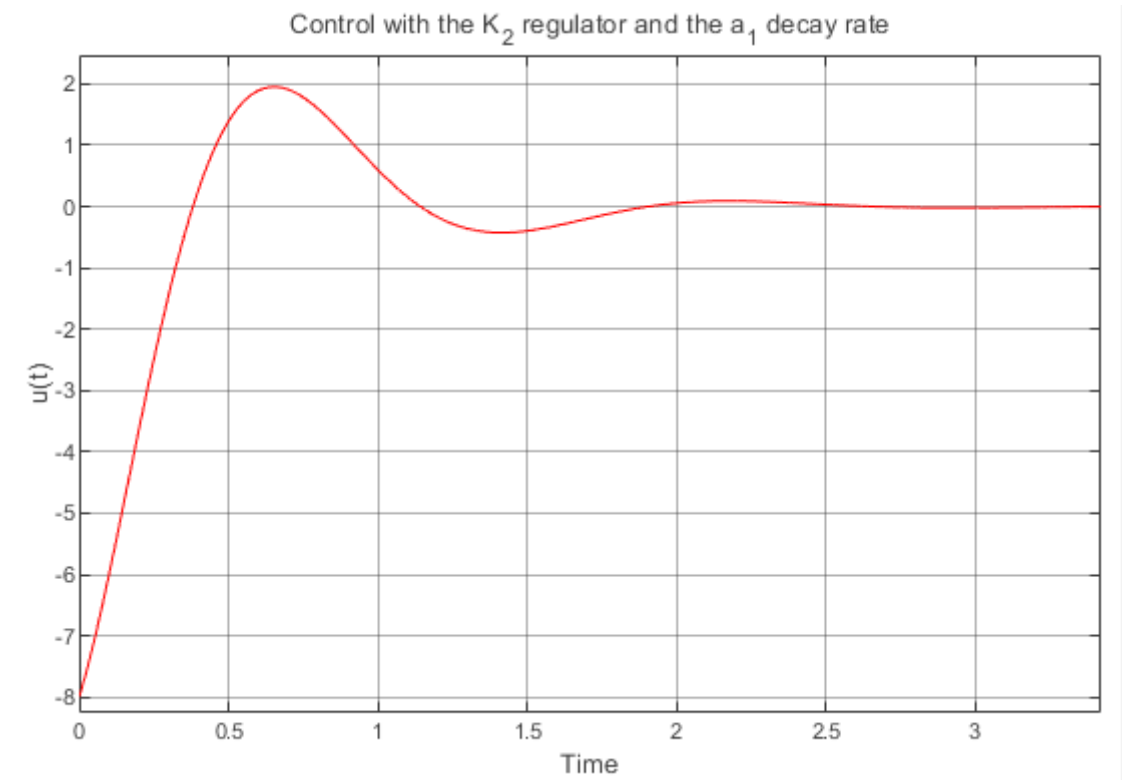


Рис. 4: График  $u(t)$  для  $\alpha_1 = 2$  при  $K_{2\alpha_1}$ ,  $\mu_1 = 8.0090$

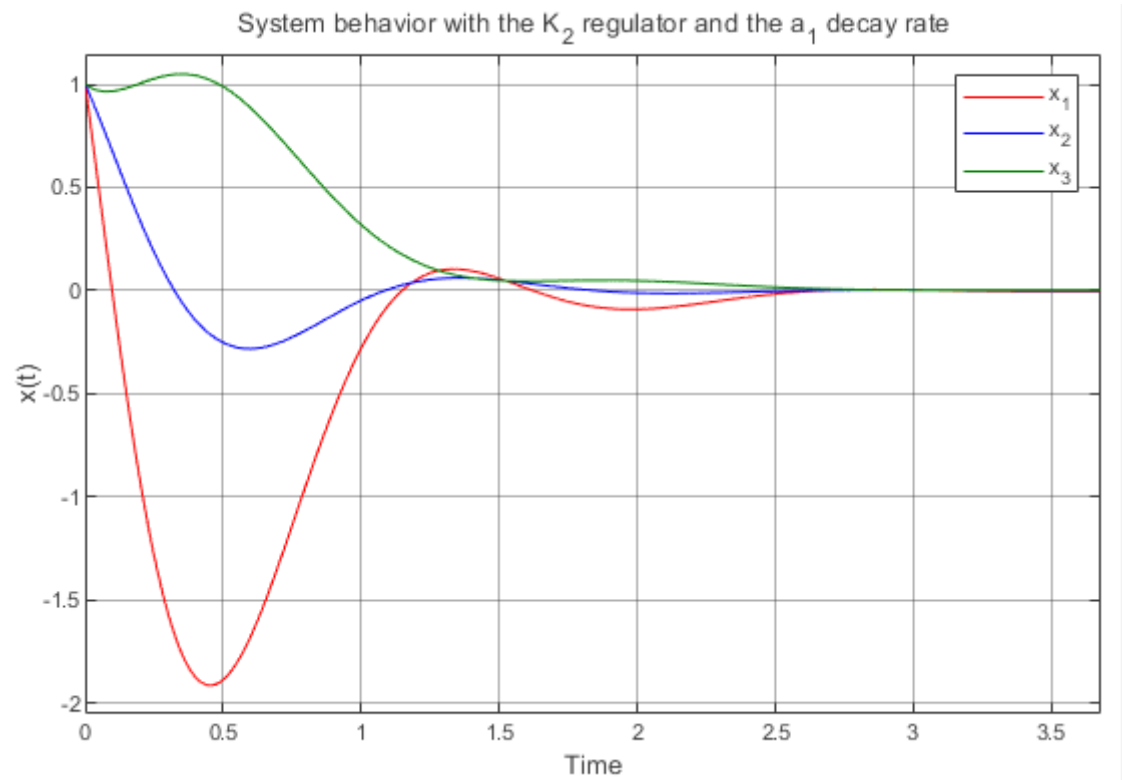


Рис. 5: График  $x(t)$  для  $\alpha_1 = 2$  при  $K_{2\alpha_1}$ ,  $\mu_1 = 8.0090$

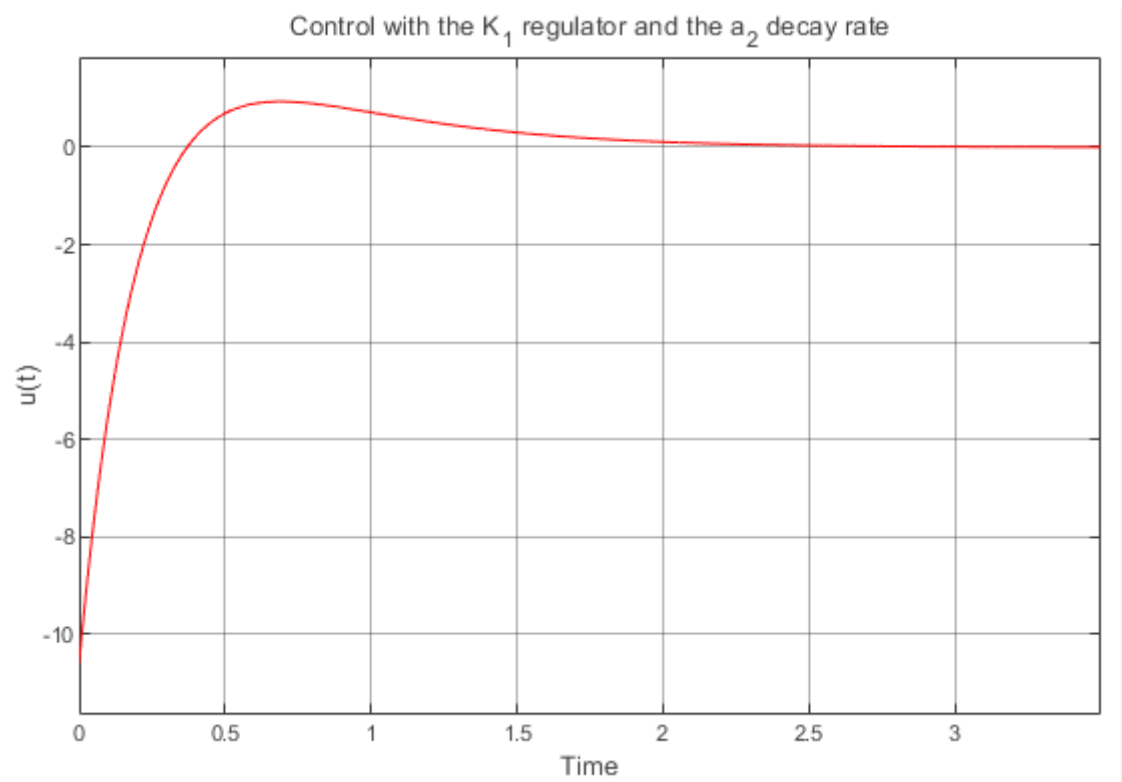


Рис. 6: График  $u(t)$  для  $\alpha_2 = 0.1$  при  $K_1\alpha_2$

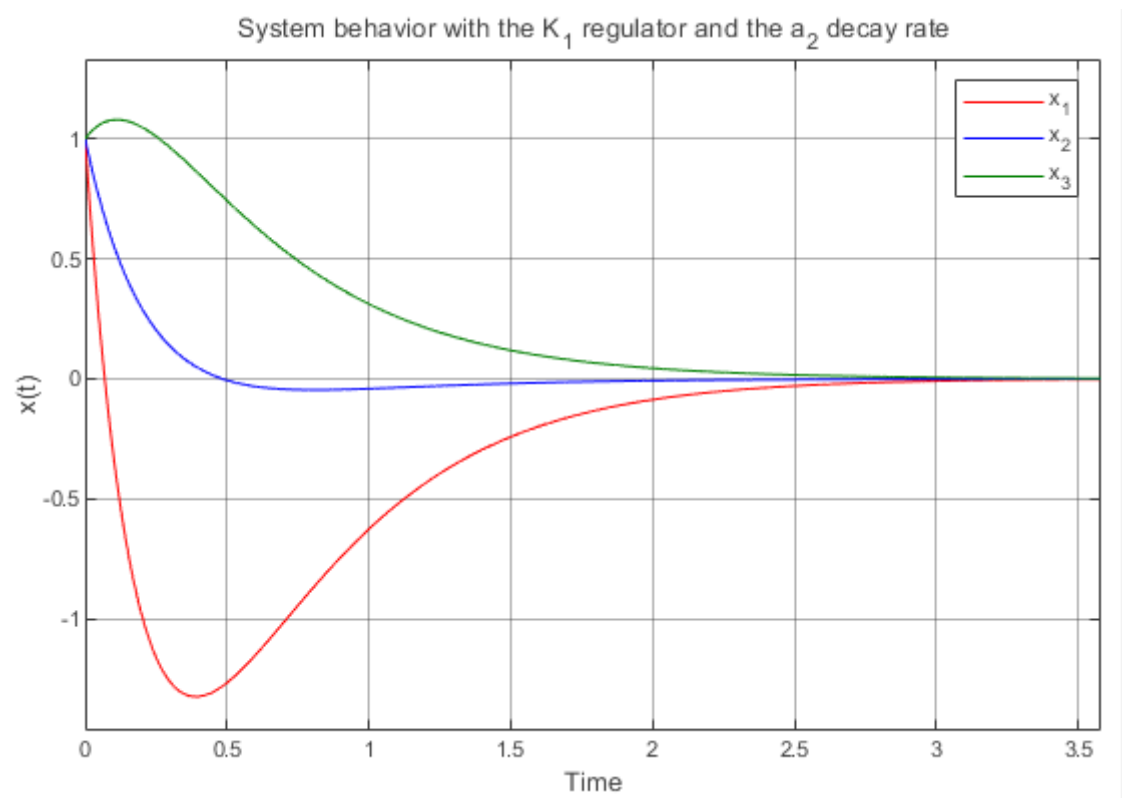


Рис. 7: График  $x(t)$  для  $\alpha_2 = 0.1$  при  $K_1\alpha_2$



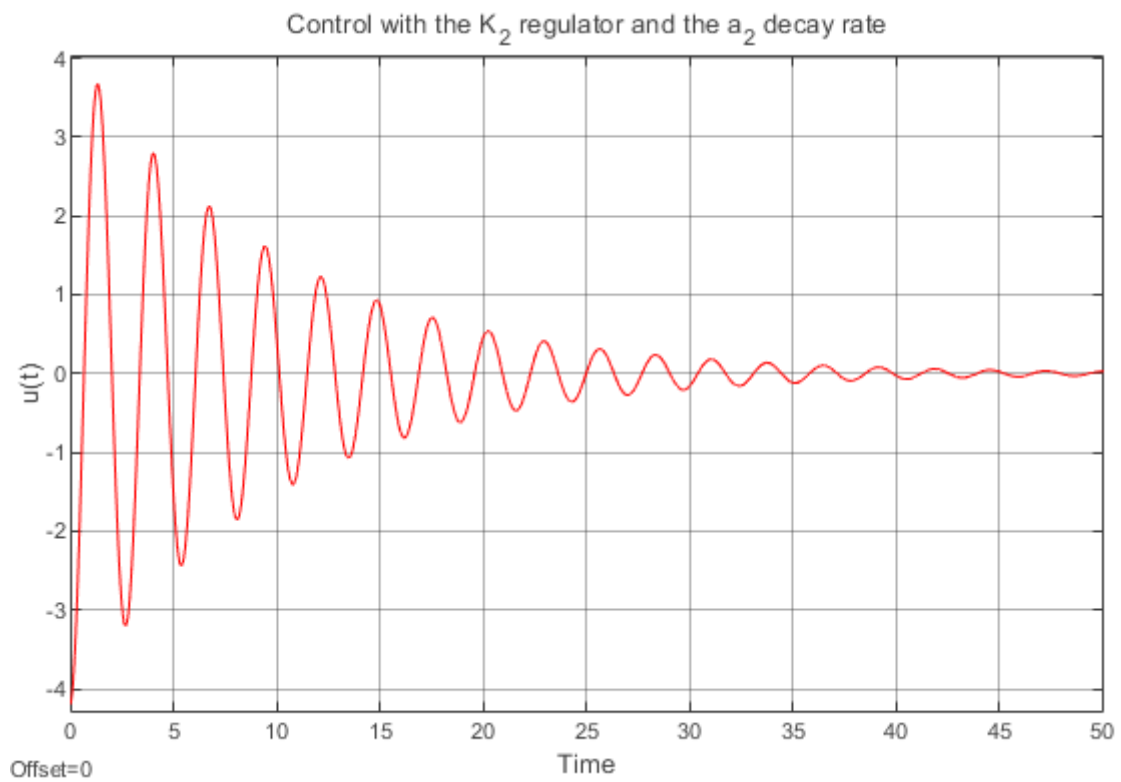


Рис. 8: График  $u(t)$  для  $\alpha_2 = 0.1$  при  $K_{2\alpha_2}$ ,  $\mu_2 = 4.2015$

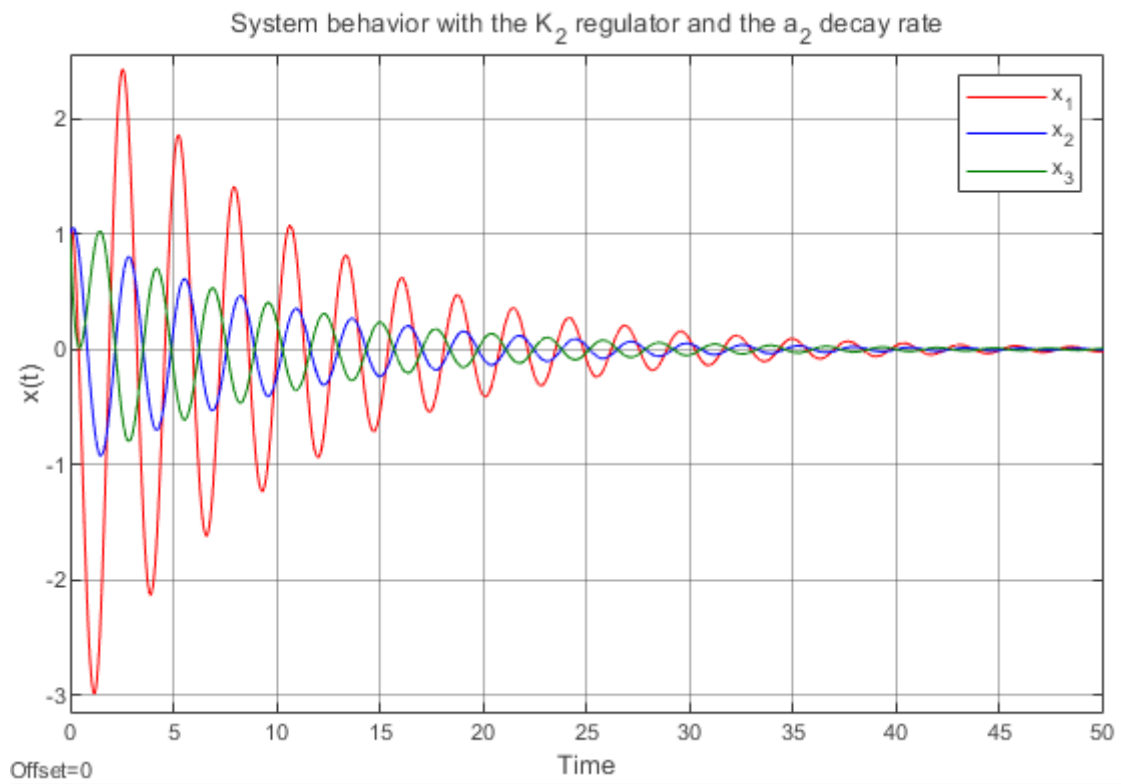


Рис. 9: График  $x(t)$  для  $\alpha_2 = 0.1$  при  $K_{2\alpha_2}$ ,  $\mu_2 = 4.2015$

## Сопоставление результатов

На рис. 4, 8 видим, что систему удастся стабилизировать при помощи минимального управления, однако на это уходит больше времени, что наблюдается при сравнении поведения систем на рис. 9, 7. В случае с рис. 5, 3 это менее заметно. В общем результаты без ограничения на управление более гладкие и спокойные, но требуют больше управления.

### Синтез регулятора через матричное уравнение типа Риккати

Для каждого  $\alpha$  синтезируем регулятор при помощи матричного уравнения типа Риккати при  $\nu = 2$  и  $R = 1$

$$A^T P + PA + Q - \nu PBR^{-1}B^T P + 2\alpha P = 0, K = -R^{-1}B^T P;$$

Пользуемся MATLAB. Найдем матрицы регулятора  $K_{3\alpha_i}$  при  $Q = I$

$$K_{3\alpha_1} = [2.1164 \quad -13.4942 \quad 1.6777],$$

$$K_{3\alpha_2} = [-0.8455 \quad -3.3716 \quad -0.5697];$$

Найдем матрицы регулятора  $K_{4\alpha_i}$  при  $Q = 0$

$$K_{4\alpha_1} = [1.6000 \quad -11.2000 \quad 1.6000],$$

$$K_{4\alpha_2} = [-0.7560 \quad -2.6880 \quad -0.7560];$$

Определим собственные числа замкнутых систем  $(A + BK_{j\alpha_i})$

$$\sigma(A + BK_{3\alpha_1}) = \{-2, -2.4114 \pm 4.3116i\},$$

$$\sigma(A + BK_{3\alpha_2}) = \{-2, -0.6692 \pm 2.3797i\},$$

$$\sigma(A + BK_{4\alpha_1}) = \{-2, -2.0000 \pm 4.1231i\},$$

$$\sigma(A + BK_{4\alpha_2}) = \{-2, -0.1000 \pm 2.3259i\};$$

В каждом спектре наблюдаем неуправляемое собственное число  $-2$  – это верно. При  $Q = 0$  желаемая степень устойчивости была достигнута – действительные части собственных чисел совпадают с соответствующими  $\alpha_i$ . При  $Q = I$  результат менее точный, чем при  $Q = 0$ , однако собственные числа ближе к желаемой степени устойчивости в сравнении с результатами для регуляторов  $K_{1\alpha_i}$ . Спектр  $A + BK_{4\alpha_1}$  полностью совпадает с результатом для  $K_{2\alpha_1}$ , а в случае с  $\alpha_2$  – почти полностью. В общем решение через матричное уравнение типа Риккати дает более точные результаты.

### Компьютерное моделирование для дополнительного пункта

Для замкнутых систем  $A + BK_{j\alpha_i}$  выполним компьютерное моделирование – построим графики  $u(t), x(t)$  при начальных условиях

$$x(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Для  $A + BK_{4\alpha_1}$  графики строить избыточно – результаты полностью совпали с результатом для  $A + BK_{2\alpha_1}$ . Достаточно посмотреть на рис. 4, 5.

Далее расположены графики  $u(t), x(t)$ , смоделированные по схеме, представленной на рис. 1

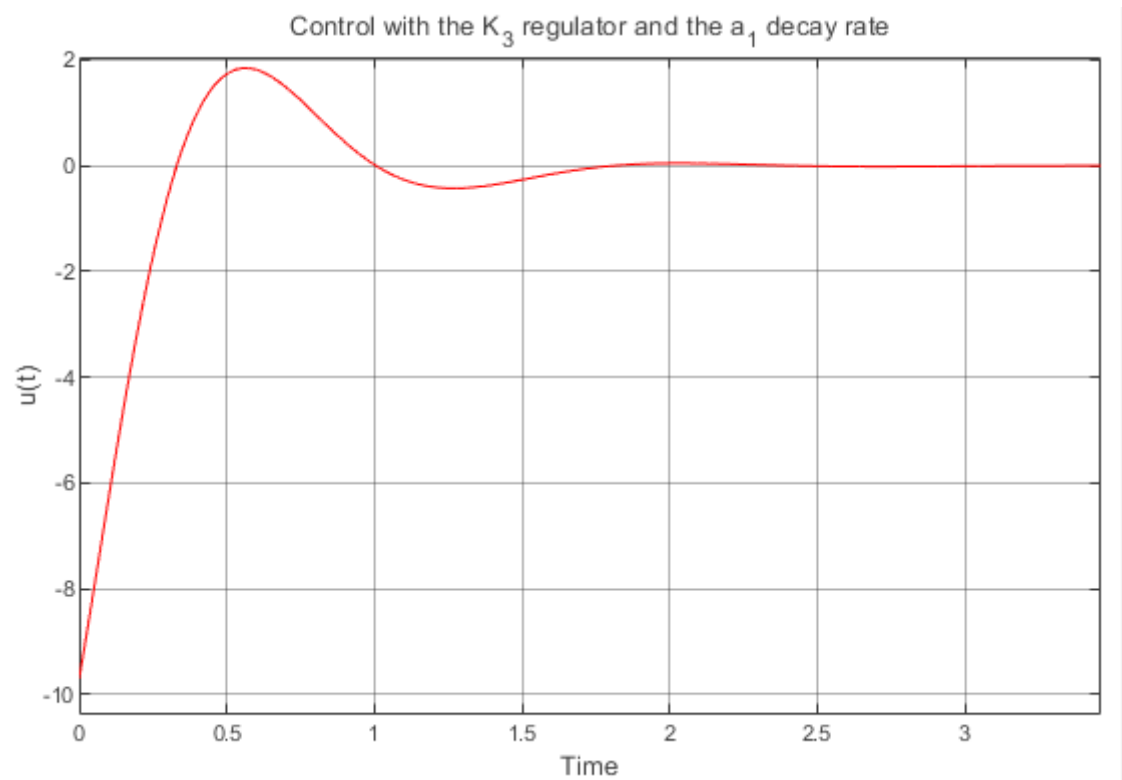


Рис. 10: График  $u(t)$  для  $\alpha_1 = 2$  при  $K_{3\alpha_1}$

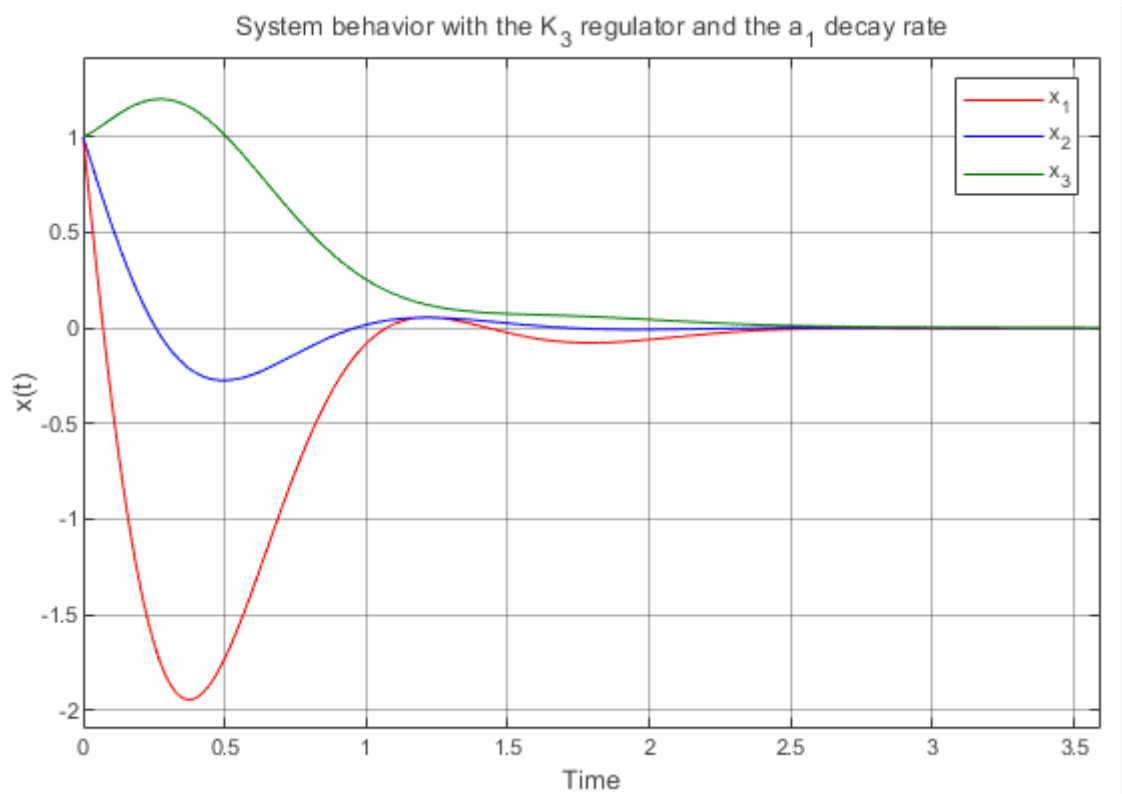


Рис. 11: График  $x(t)$  для  $\alpha_1 = 2$  при  $K_{3\alpha_1}$

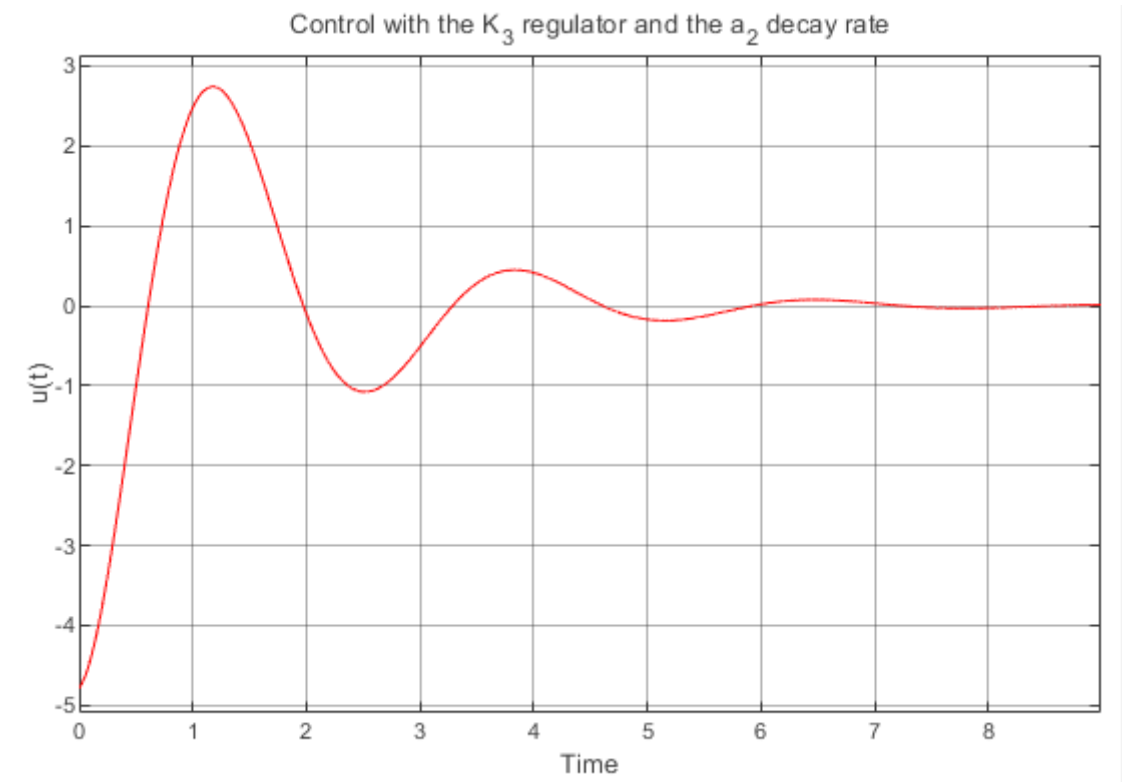


Рис. 12: График  $u(t)$  для  $\alpha_2 = 0.1$  при  $K_3 \alpha_2$

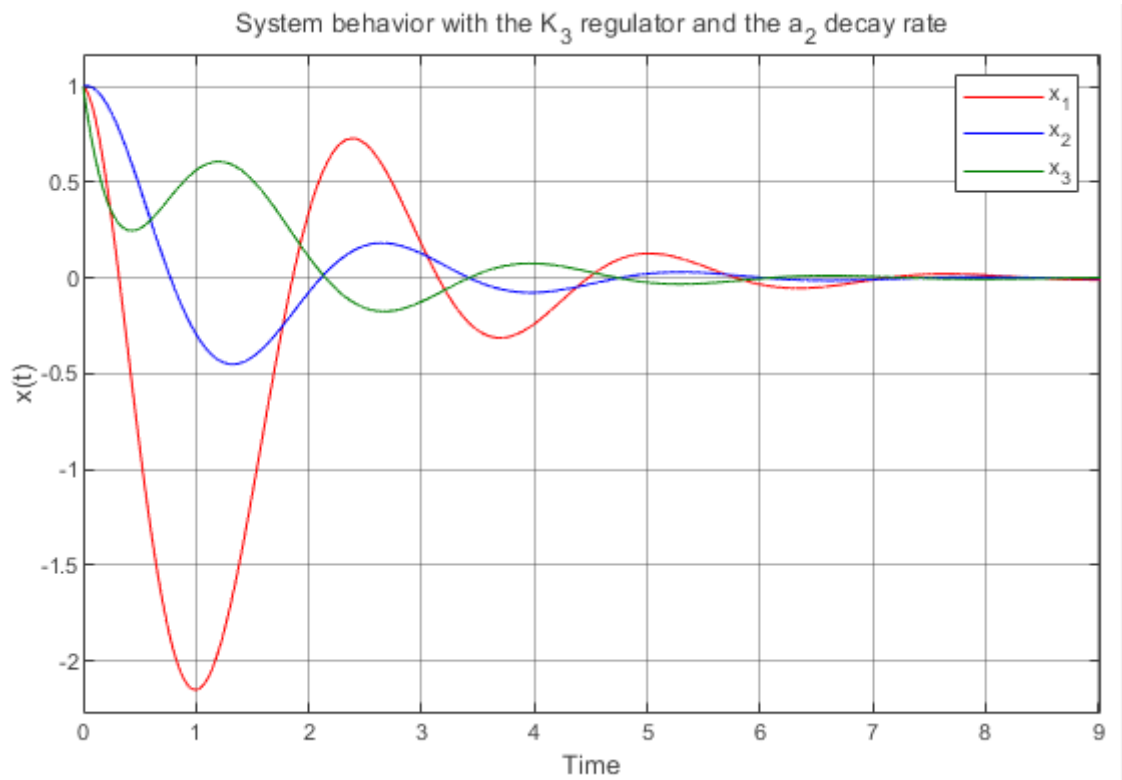


Рис. 13: График  $x(t)$  для  $\alpha_1 = 0.1$  при  $K_3 \alpha_2$

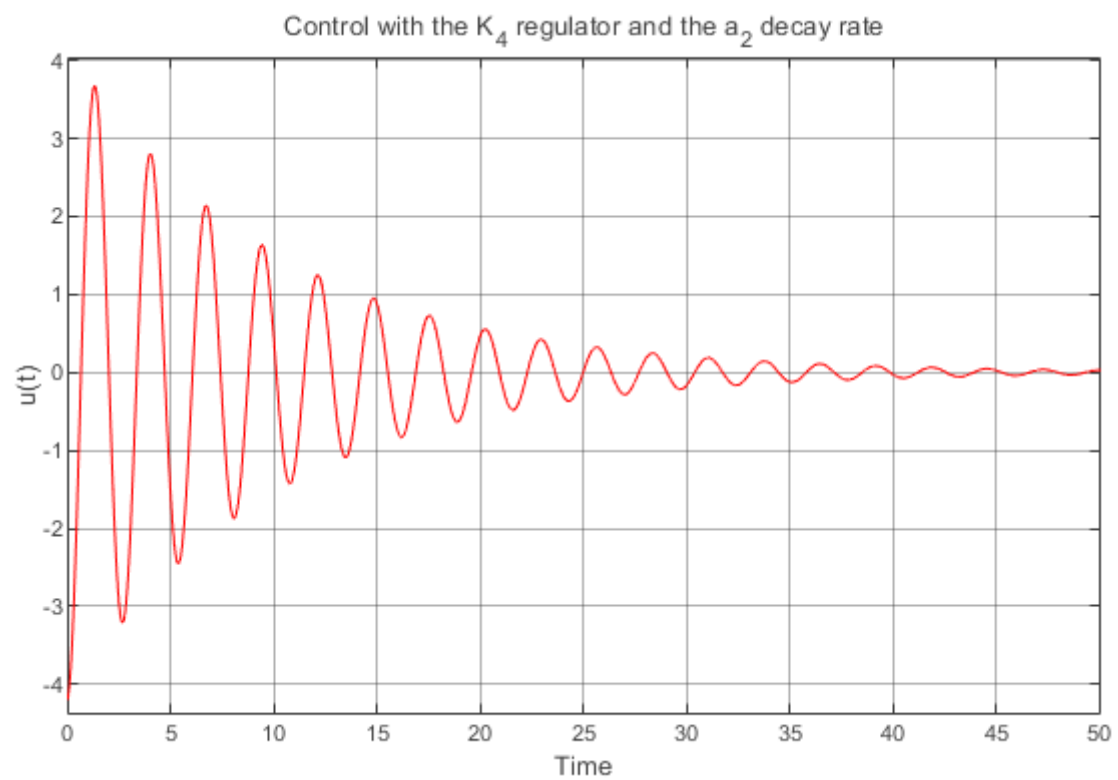


Рис. 14: График  $u(t)$  для  $\alpha_2 = 0.1$  при  $K_4\alpha_2$

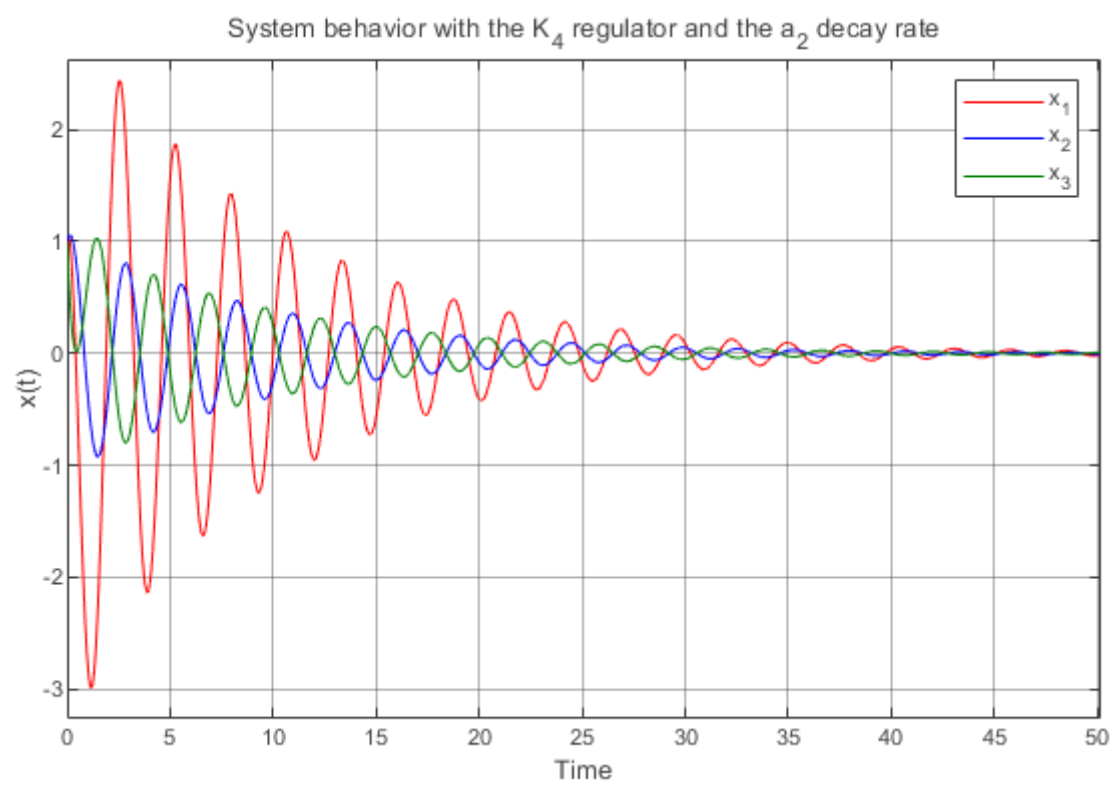


Рис. 15: График  $x(t)$  для  $\alpha_1 = 0.1$  при  $K_4\alpha_2$

## Сопоставление результатов для дополнительного пункта

Видим, что в случаях с  $K_4$  система приобретает больше осцилляций, чем с  $K_3$  (сравн. рис. 5, 11 и 15, 13). Время схождения системы к нулю быстрее с  $K_3$ , однако с  $K_4$  требуется меньше управления. В общем графики почти совпадают с результатами для  $K_{1,2}$  (в случае  $K_{4\alpha_1}$  результаты полностью совпали с  $K_{2\alpha_1}$ ). Таким образом, можно предположить, что синтез регулятора через матричное уравнение Риккати почти решает задачу минимизации управления.

## Вывод

В данном задании был исследован синтез регулятора через матричное неравенство типа Ляпунова и матричное уравнение типа Риккати. Были получены графики, подтверждающие корректность расчетов и рассуждений. Удалось получить желаемую степень устойчивости с помощью неограниченного и минимального управлений. Результат решения через Риккати напоминает результат решения задачи минимизации управления.

## Задание 2. Управление по выходу с заданной степенью устойчивости

Рассмотрим систему

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax + Bu, \\ y = Cx, \end{cases} \quad A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & -4 & 2 \\ 0 & 2 & -2 & 4 \\ -4 & -2 & 2 & 0 \\ 2 & 4 & 0 & 2 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \\ 6 \\ 8 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} -2 & 2 & 2 & 2 \\ 2 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix};$$

## Управляемость, стабилизируемость, наблюдаемость и обнаруживаемость

Найдем собственные числа матрицы  $A$ . Программа для вычислений в MATLAB представлена на листинге 2 в приложении 2

$$\sigma(A) = \{0, -4, 4, 8\}$$

Собственное число  $\lambda_2 = -4$  асимптотически устойчивое, может быть неуправляемым и/или ненаблюдаемым.  $\lambda_1 = 0$  устойчиво, но не асимптотически. Числа  $\lambda_{3,4} > 0$  неустойчивые, нужна управляемость и наблюдаемость. Аналогично первому заданию найдем жорданово разложение матрицы  $A$  и матрицы  $B, C$  в базисе ее собственных векторов

$$A = PJP^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -4 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 8 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.25 & -0.25 & 0.25 & 0.25 \\ -0.25 & -0.25 & -0.25 & 0.25 \\ 0.25 & 0.25 & -0.25 & 0.25 \\ -0.25 & 0.25 & 0.25 & 0.25 \end{bmatrix},$$
$$B_J = \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \\ 2 \\ 4 \end{bmatrix}, \quad C_J = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 8 \\ 4 & 0 & 4 & 0 \end{bmatrix};$$

Все жордановы клетки относятся к различным собственным числам. В матрице  $B_J$  отсутствуют нулевые элементы – все собственные числа управляемые. Следовательно, система полностью управляема и стабилизируема. В матрице  $C_J$  второй столбец нулевой – асимптотически устойчивое число  $-4$  является ненаблюдаемым. Система не полностью наблюдаема, но обнаруживаема.

### Степень устойчивости

Так как система полностью управляема, то с помощью регулятора вида  $u = Kx$  можно добиться любой желаемой степени устойчивости.

### Степень сходимости

Так как система не полностью наблюдаема, то от наблюдателя полной размерности не получится добиться любой желаемой степени сходимости. Максимально возможная  $\alpha_L = 4$ , так как ненаблюдаемое собственное число  $\lambda_2 = -4$ .

### Схема моделирования системы, замкнутой регулятором, состоящим из наблюдателя состояния и закона управления

Построим схему моделирования системы, замкнутой регулятором, состоящим из наблюдателя состояния  $\dot{\hat{x}} = A\hat{x} + Bu + L(C\hat{x} - y)$  и закона управления  $u = K\hat{x}$ , используя SIMULINK. Данная схема позволяет построить график  $u(t)$  и покомпонентно графики  $e(t)$ ,  $(x(t), \hat{x}(t))$

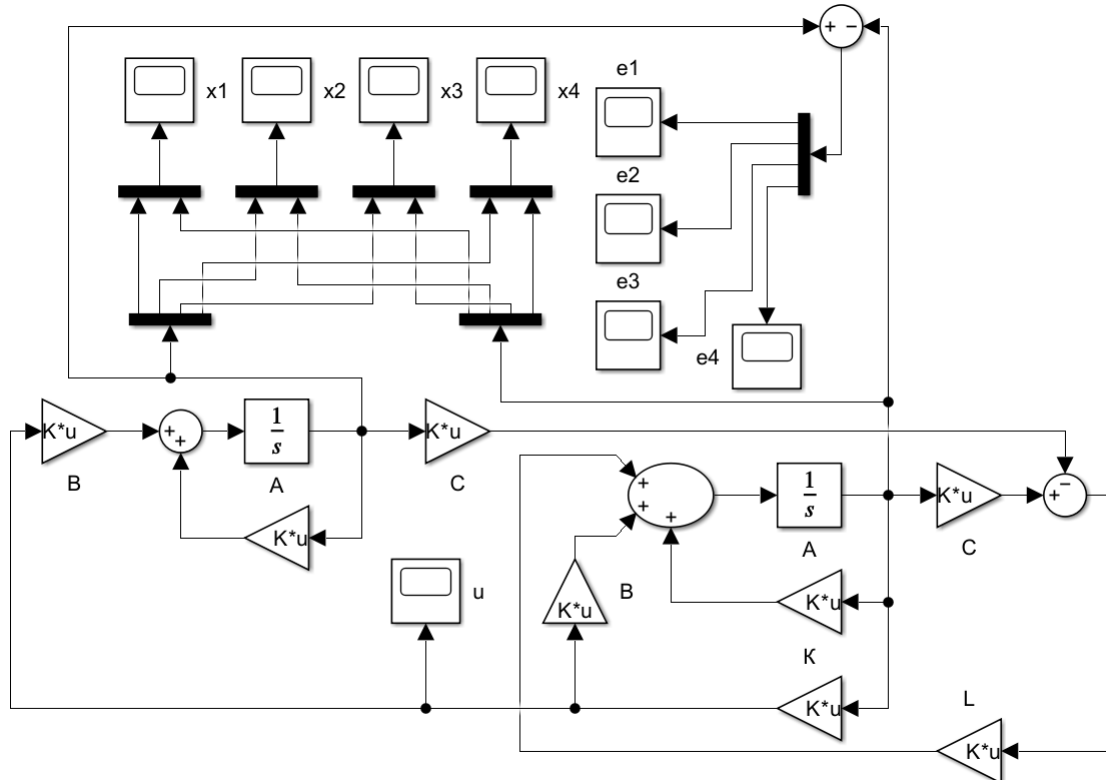


Рис. 16: Схема моделирования системы, замкнутой регулятором, состоящим из наблюдателя состояния и закона управления

### Желаемые значения степени устойчивости и сходимости

Зададимся парой значений  $\alpha > 0$ , которые будут сильно отличаться, при этом одно из них будет максимально возможным, другое достижимым

$$\begin{aligned}\alpha_1 &= 4, \\ \alpha_2 &= 1;\end{aligned}$$

### Наборы значений желаемой степени устойчивости и сходимости

Составим 3 набора значений желаемых степеней устойчивости  $\alpha_K$  и сходимости  $\alpha_L$

$$\begin{aligned}\alpha_K &= \alpha_L = 4 \\ \alpha_K &> \alpha_L \Leftrightarrow 4 > 1 \\ \alpha_K &< \alpha_L \Leftrightarrow 1 < 4\end{aligned}$$

### Синтез регулятора

Процесс вычислений аналогичен первому заданию. Используем метод уравнений Риккати и MATLAB. Будем подбирать матрицу  $Q$ , при которой отклонения собственных чисел спектра замкнутой системы от желаемой степени устойчивости будут минимизированы.

Вычислим  $K_{\alpha_1}$  для  $\alpha_K = 4$  при  $Q = 0$ ,  $\nu = 2$ ,  $R = 1$

$$K_{\alpha_1} = \begin{bmatrix} -24.5000 & -5.5000 & 20.5000 & -9.5000 \end{bmatrix}$$

Проверим собственные числа замкнутой системы  $A + BK_{\alpha_1}$

$$\sigma(A + BK_{\alpha_1}) = \{-4, -4, -4.0000 \pm 13.2665i\}$$

Действительные части всех собственных чисел совпадают с желаемой степенью устойчивости  $\alpha_K = 4$ . Регулятор синтезирован корректно.

Вычислим  $K_{\alpha_2}$  для  $\alpha_K = 1$  при  $Q = 0.000001 \cdot I$ ,  $\nu = 2$ ,  $R = 1$ :

$$K_{\alpha_2} = \begin{bmatrix} -6.7188 & -3.1250 & 6.4063 & -3.4375 \end{bmatrix}$$

Выполним аналогичную проверку замкнутой системы

$$\sigma(A + BK_{\alpha_2}) = \{-4, -1, -1.0000 \pm 7.6812i\}$$

Действительные части трех собственных чисел совпадают с желаемой степенью устойчивости  $\alpha_K = 1$ . Одно из чисел всегда остается равным  $-4$ . Можем сделать вывод, что регулятор синтезирован корректно.

### Синтез наблюдателя

Матрицы наблюдателя  $L$  будем искать с помощью матричных неравенств

$$Q \succ 0, \quad A^T Q + Q A + 2\alpha Q + C^T Y^T + Y C \prec 0, \quad L = Q^{-1} Y;$$

Алгоритм минимизации аналогичен первому заданию, разве что  $\gamma$  уже будет не скаляр, а матрица размера  $2 \times 2$ . Минимизировать будем ее норму. Решаем через `cvx`.



Так как размерность выхода  $C$  другая, то и  $Y$  станет другой размерности –  $4 \times 2$ . Для вычисления также понадобятся начальные условия для системы и наблюдателя

$$x(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \hat{x}(0) = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix};$$

Вычислим  $L_{\alpha_1}$  для  $\alpha_L = 4$

$$L_{\alpha_1} = \begin{bmatrix} 2.2450 & -4.0000 \\ -0.1281 & -8.0000 \\ -2.1222 & 8.0000 \\ -0.0089 & -4.0000 \end{bmatrix}$$

Проверим собственные числа замкнутой системы  $A + BL_{\alpha_1}$

$$\sigma(A + BL_{\alpha_1}) = \{-5.0084, -4, -4.0000 \pm 6.9282i\}$$

Действительные части собственных чисел близки к желаемой степени сходимости  $\alpha_L = 4$ . Наблюдатель синтезирован корректно.

Вычислим  $L_{\alpha_2}$  для  $\alpha_L = 1$

$$L_{\alpha_2} = \begin{bmatrix} 1.3693 & -2.5000 \\ -0.0350 & -3.1253 \\ -1.3365 & 3.1273 \\ 0.0021 & -2.5020 \end{bmatrix}$$

Выполним аналогичную проверку замкнутой системы

$$\sigma(A + BL_{\alpha_2}) = \{-4, -1.4772, -1.0020 \pm 3.0000i\}$$

Действительные части собственных чисел близки к желаемой степени сходимости  $\alpha_L = 1$ . Наблюдаем в спектре неуправляемое собственное число  $\lambda_1 = -4$  матрицы  $A$ . Можем сделать вывод, что наблюдатель синтезирован корректно.

### Компьютерное моделирование

Выполним компьютерное моделирование с начальными условиями системы

$$x(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

и наблюдателя

$$\hat{x}(0) = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Построим графики формируемого управления  $u(t)$ , сравнительные графики  $x(t)$  и  $\hat{x}(t)$  (покомпонентно), а также график ошибки наблюдателя  $e(t) = x(t) - \hat{x}(t)$ . Для построения пользуемся схемой, представленной на рис. 16.

Далее расположены перечисленные графики на рис. 17–43

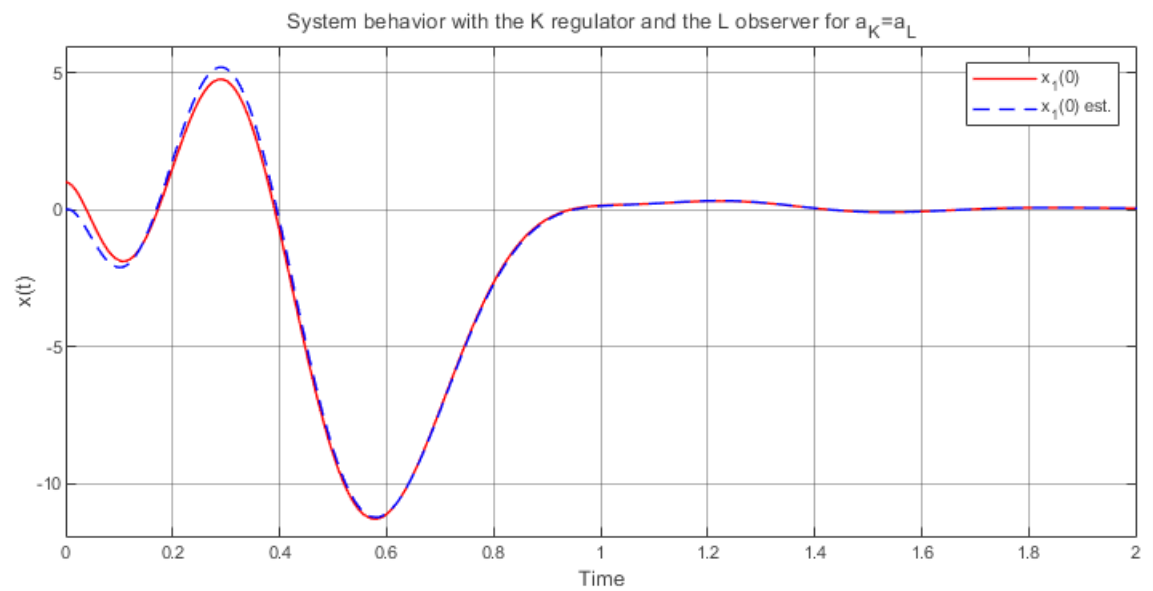


Рис. 17: Графики  $x_1(t), \hat{x}_1(t)$  для  $\alpha_K = \alpha_L = 4$

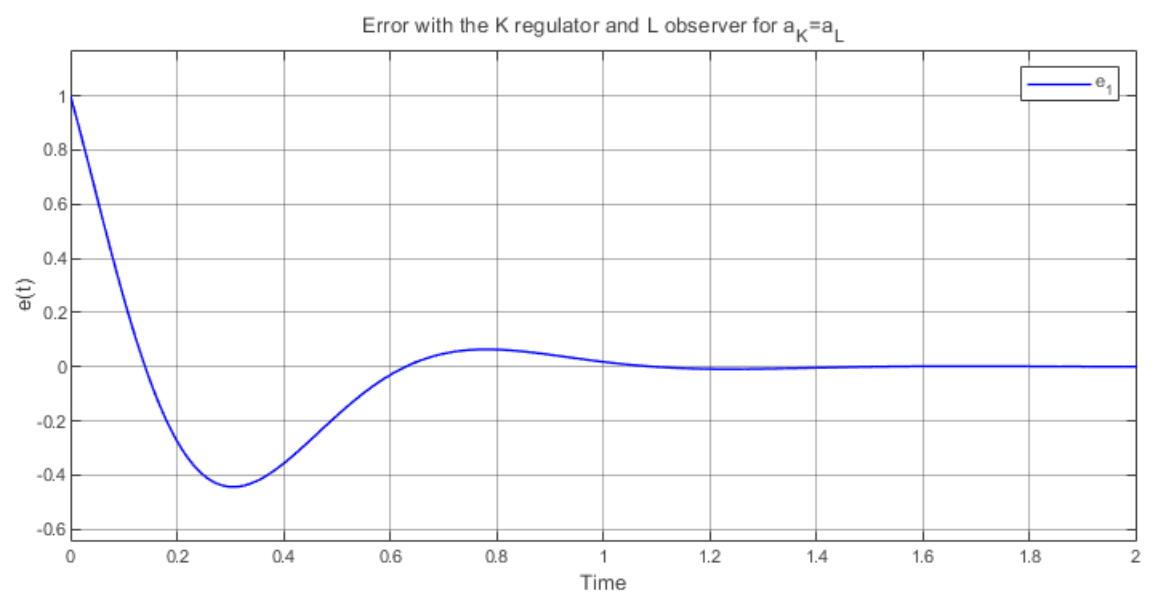


Рис. 18: График  $e_1(t)$  для  $\alpha_K = \alpha_L = 4$

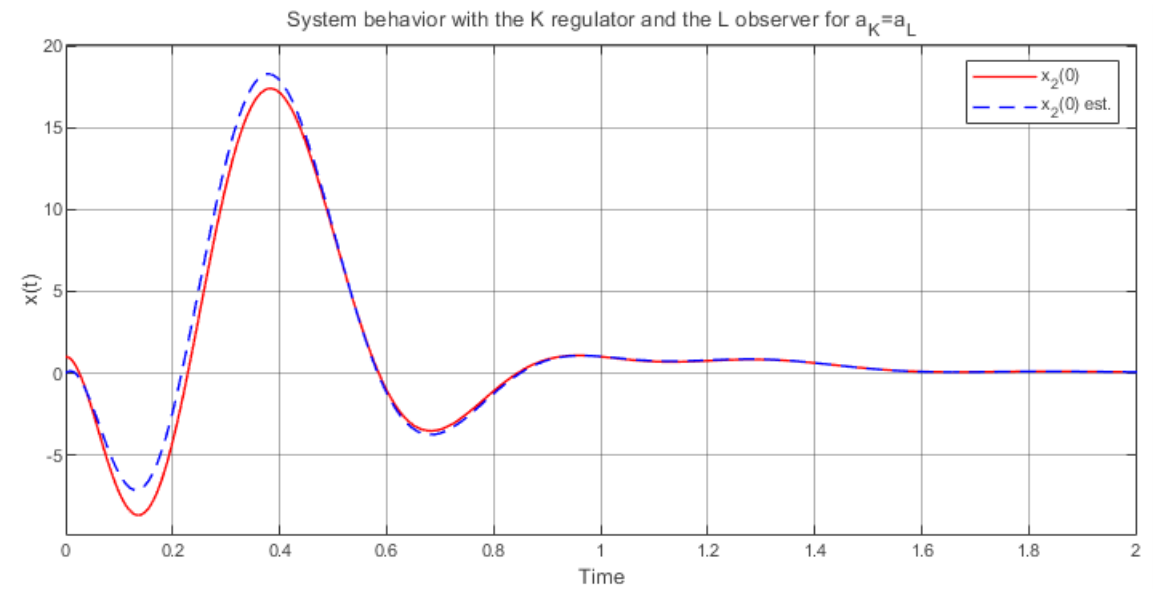


Рис. 19: Графики  $x_2(t), \hat{x}_2(t)$  для  $\alpha_K = \alpha_L = 4$

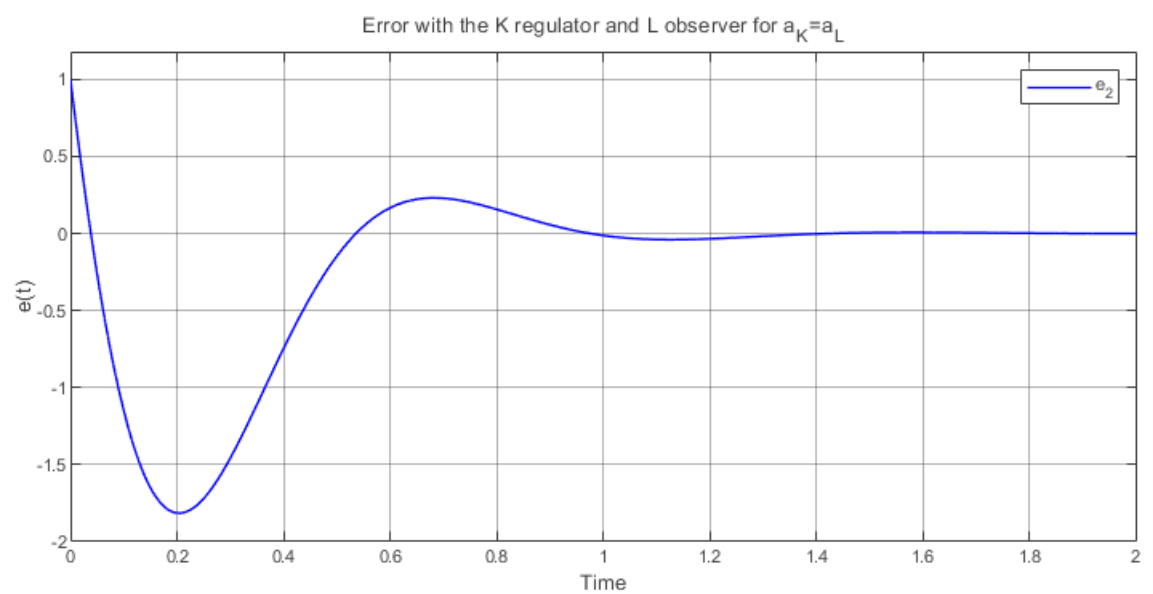


Рис. 20: График  $e_2(t)$  для  $\alpha_K = \alpha_L = 4$

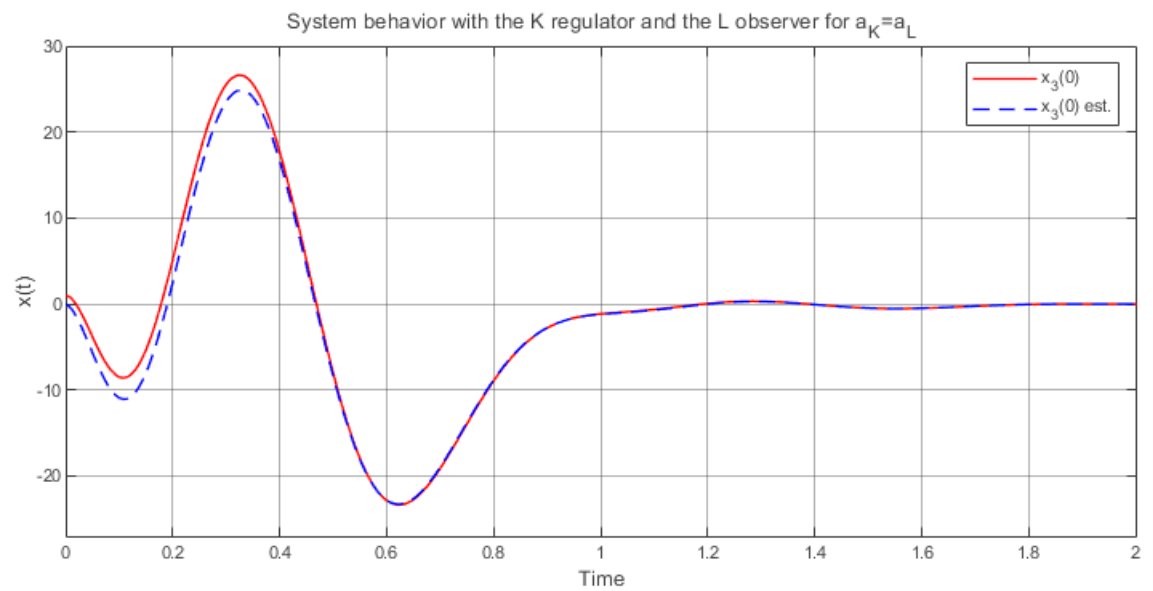


Рис. 21: Графики  $x_3(t), \hat{x}_3(t)$  для  $\alpha_K = \alpha_L = 4$

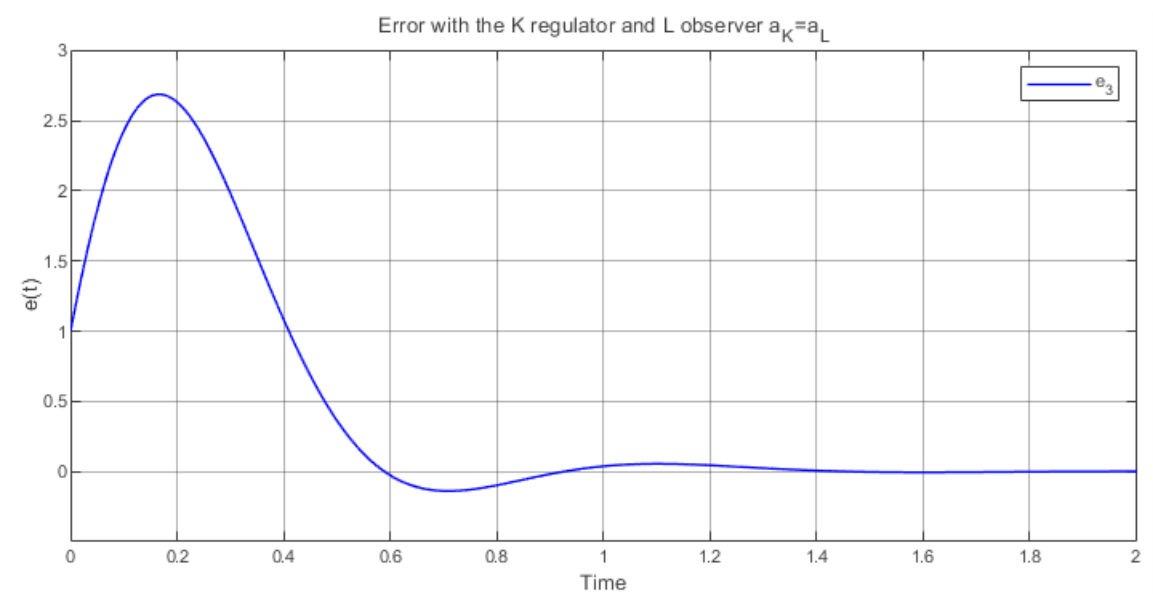


Рис. 22: График  $e_3(t)$  для  $\alpha_K = \alpha_L = 4$

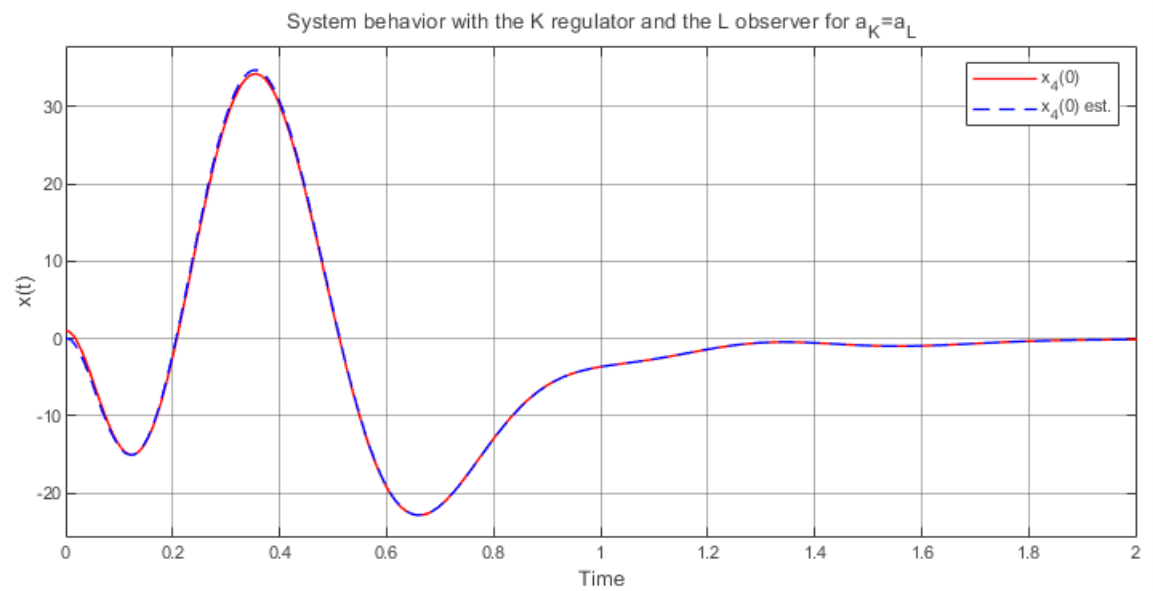


Рис. 23: Графики  $x_4(t), \hat{x}_4(t)$  для  $\alpha_K = \alpha_L = 4$

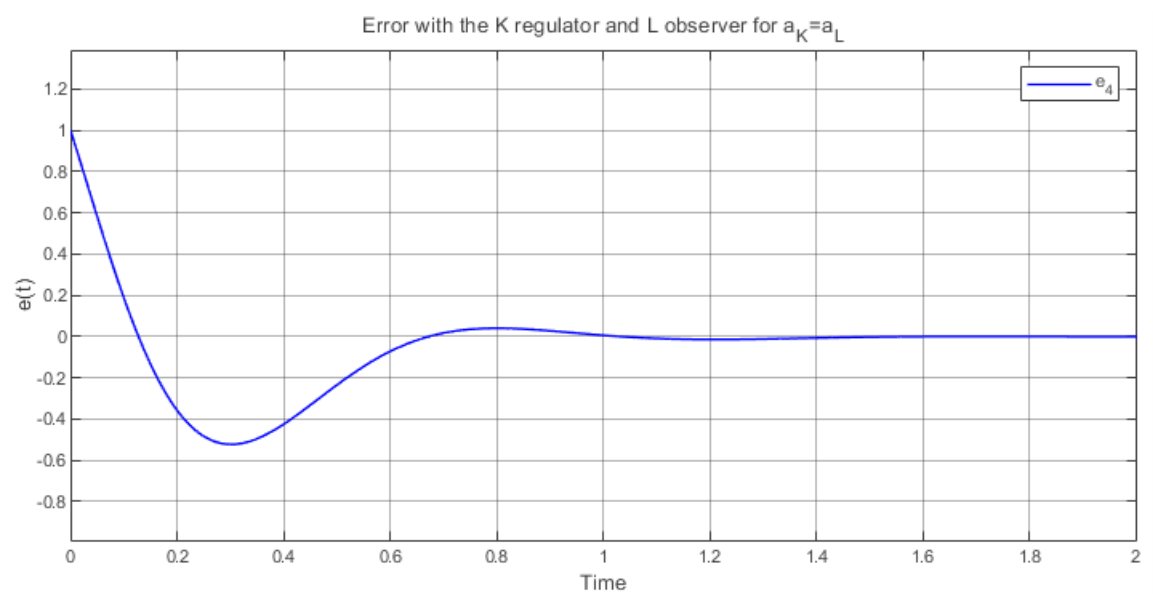


Рис. 24: График  $e_4(t)$  для  $\alpha_K = \alpha_L = 4$

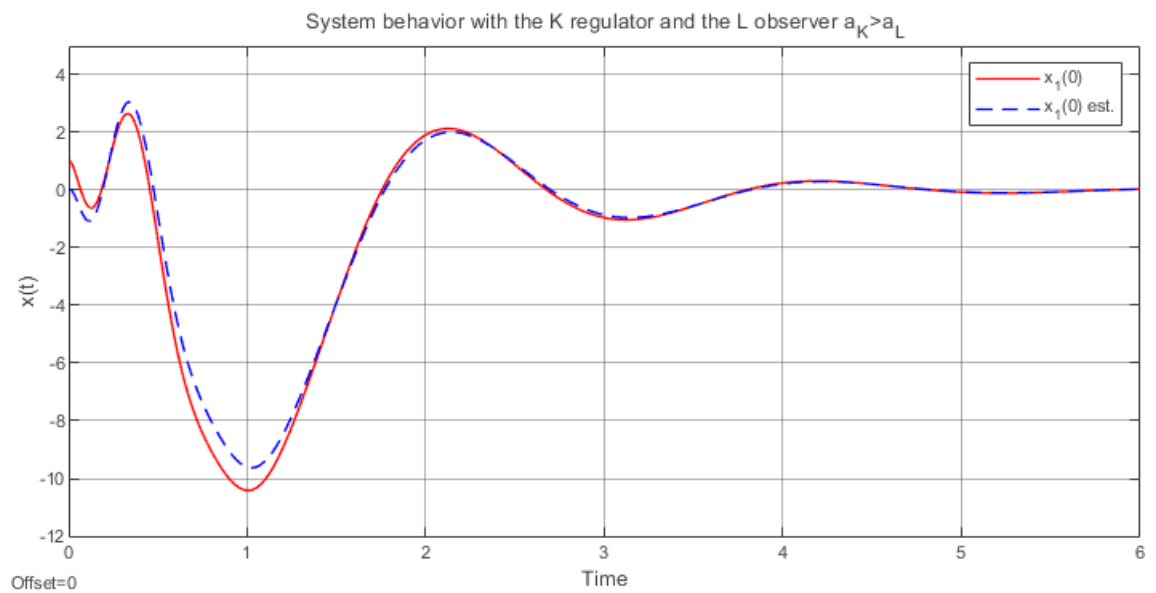


Рис. 25: Графики  $x_1(t), \hat{x}_1(t)$  для  $\alpha_K > \alpha_L \Leftrightarrow 4 > 1$

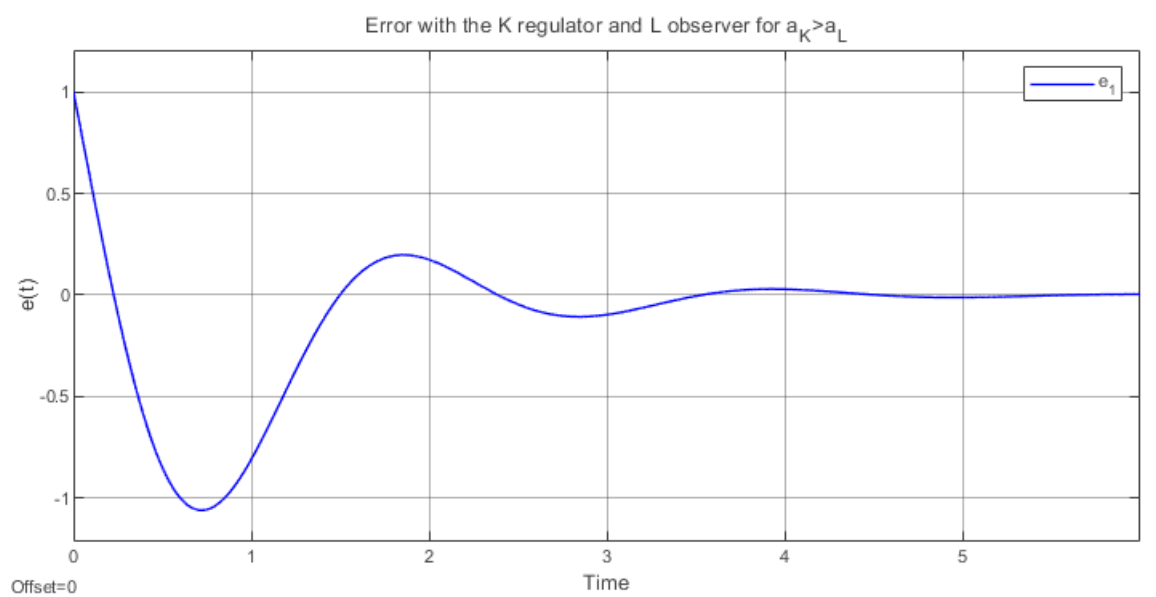


Рис. 26: График  $e_1(t)$  для  $\alpha_K > \alpha_L \Leftrightarrow 4 > 1$

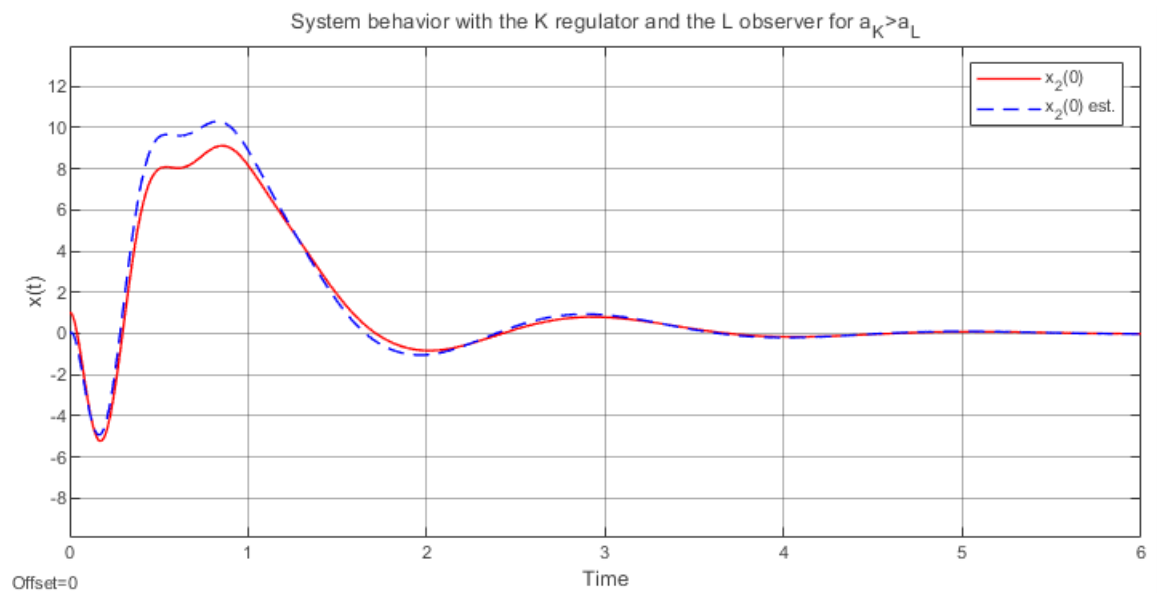


Рис. 27: Графики  $x_2(t), \hat{x}_2(t)$  для  $\alpha_K > \alpha_L \Leftrightarrow 4 > 1$

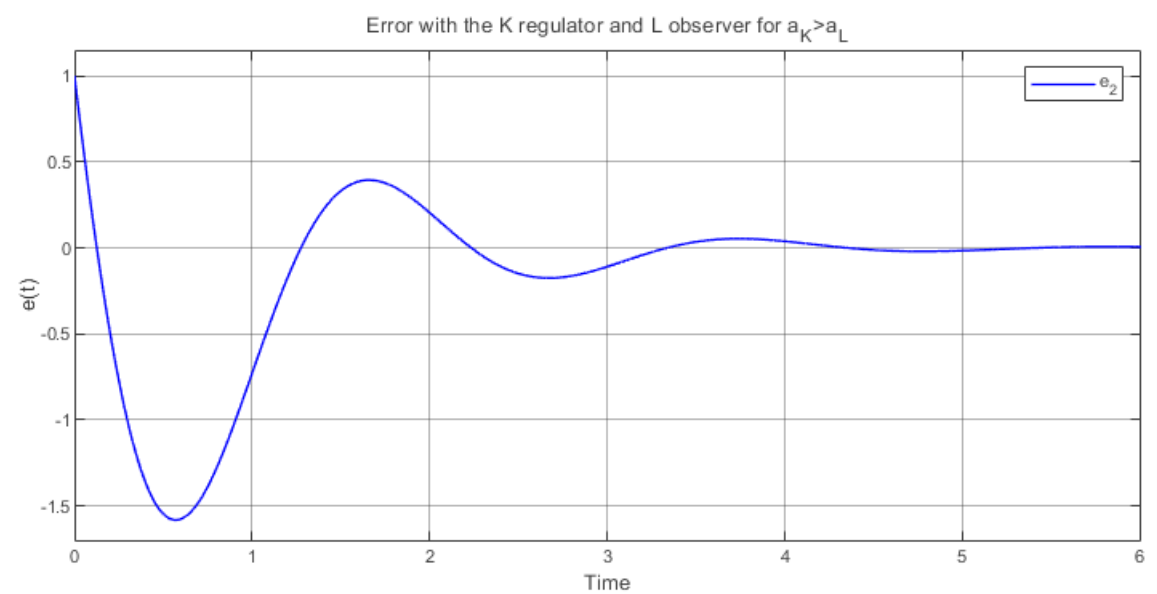


Рис. 28: График  $e_2(t)$  для  $\alpha_K > \alpha_L \Leftrightarrow 4 > 1$

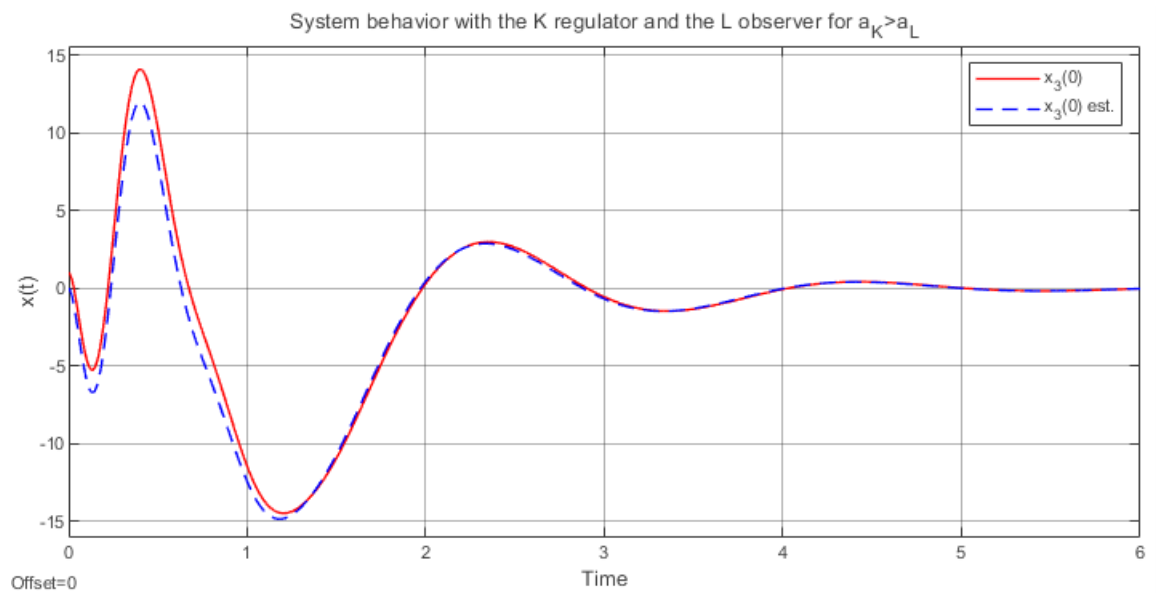


Рис. 29: Графики  $x_3(t), \hat{x}_3(t)$  для  $\alpha_K > \alpha_L \Leftrightarrow 4 > 1$

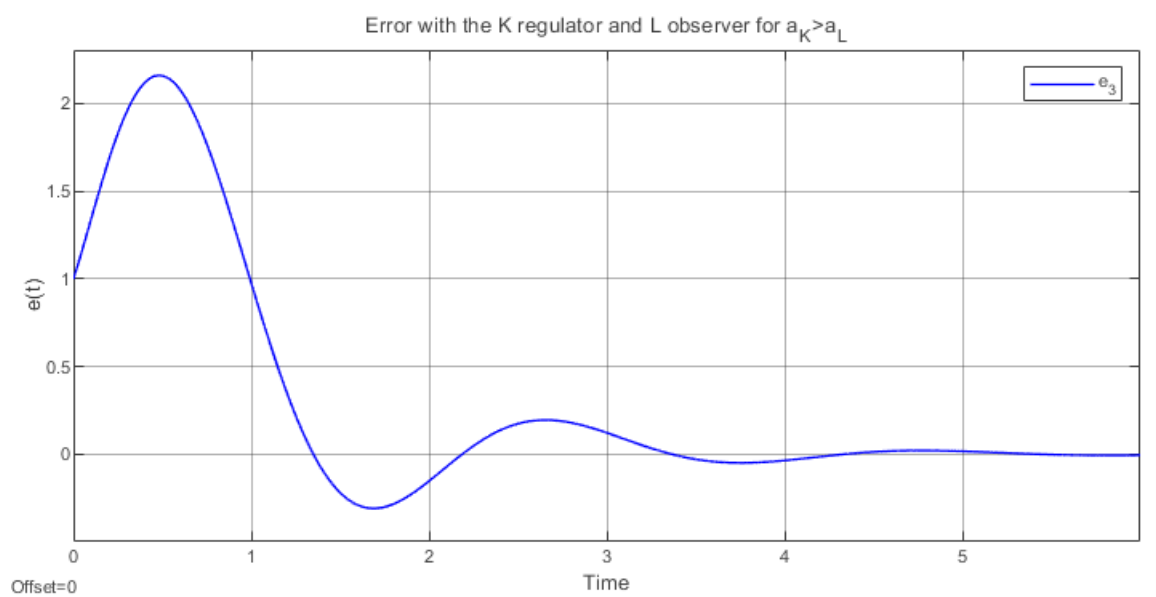


Рис. 30: График  $e_3(t)$  для  $\alpha_K > \alpha_L \Leftrightarrow 4 > 1$



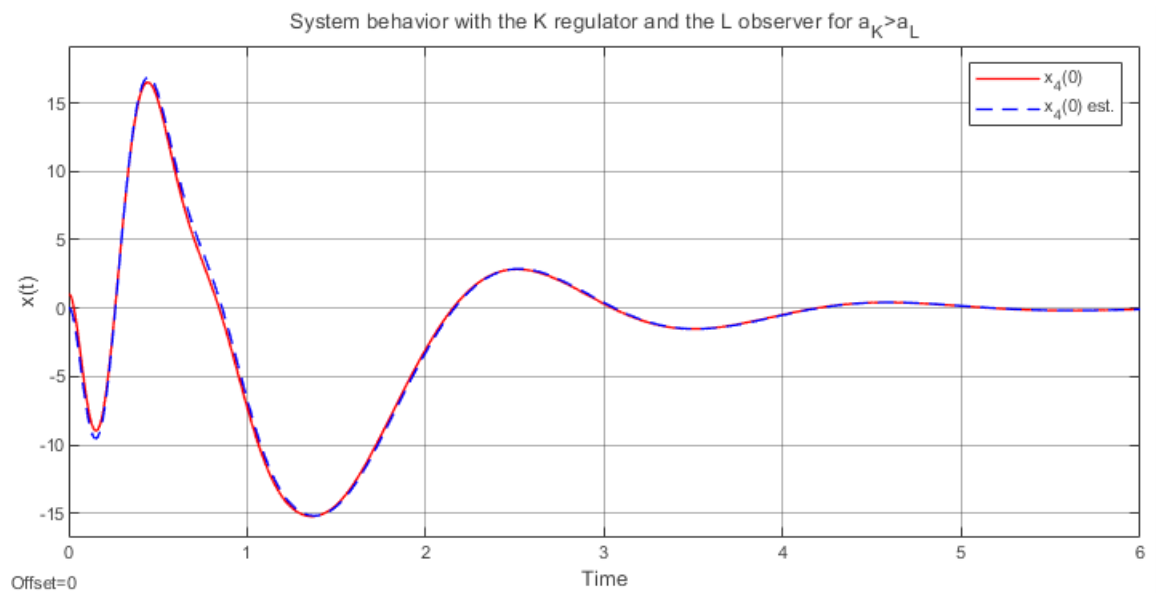


Рис. 31: Графики  $x_4(t), \hat{x}_4(t)$  для  $\alpha_K > \alpha_L \Leftrightarrow 4 > 1$

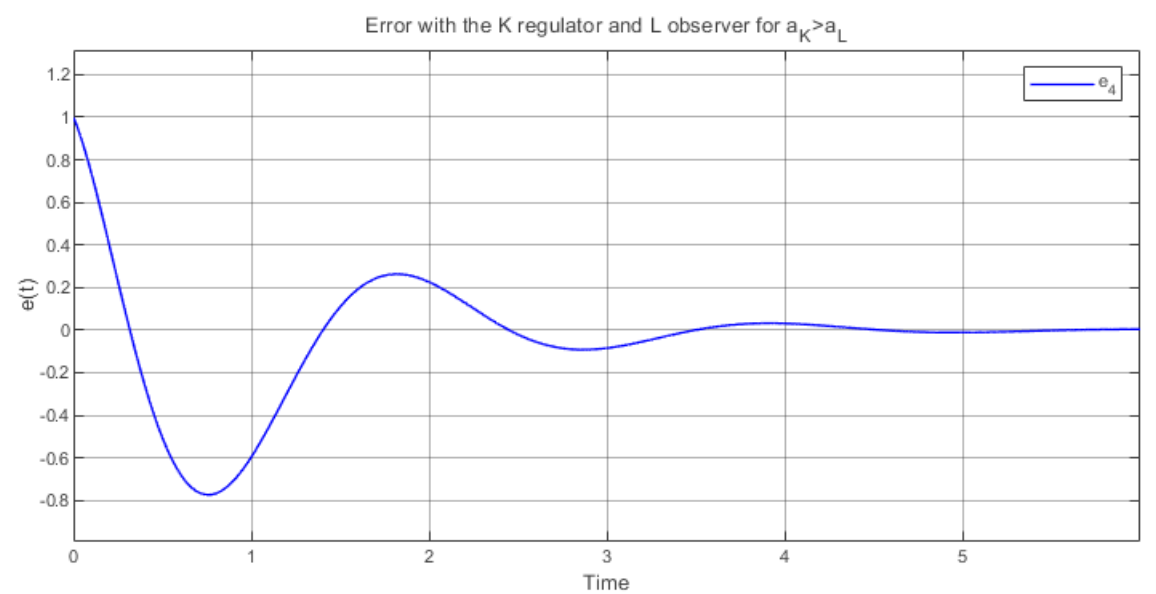


Рис. 32: График  $e_4(t)$  для  $\alpha_K > \alpha_L \Leftrightarrow 4 > 1$

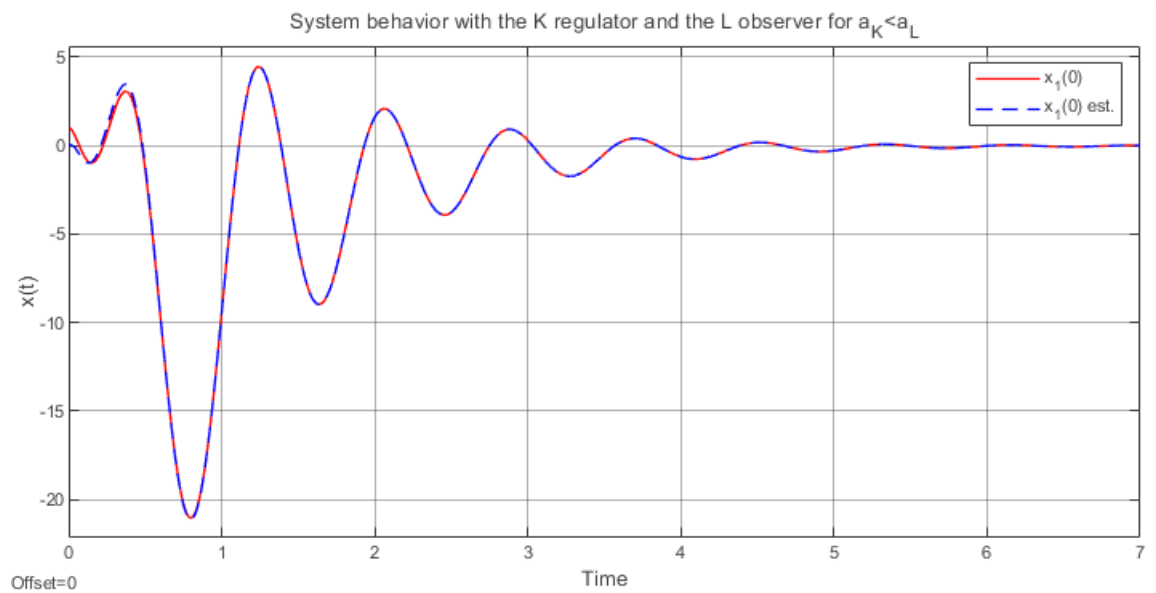


Рис. 33: Графики  $x_1(t), \hat{x}_1(t)$  для  $\alpha_K < \alpha_L \Leftrightarrow 1 < 4$

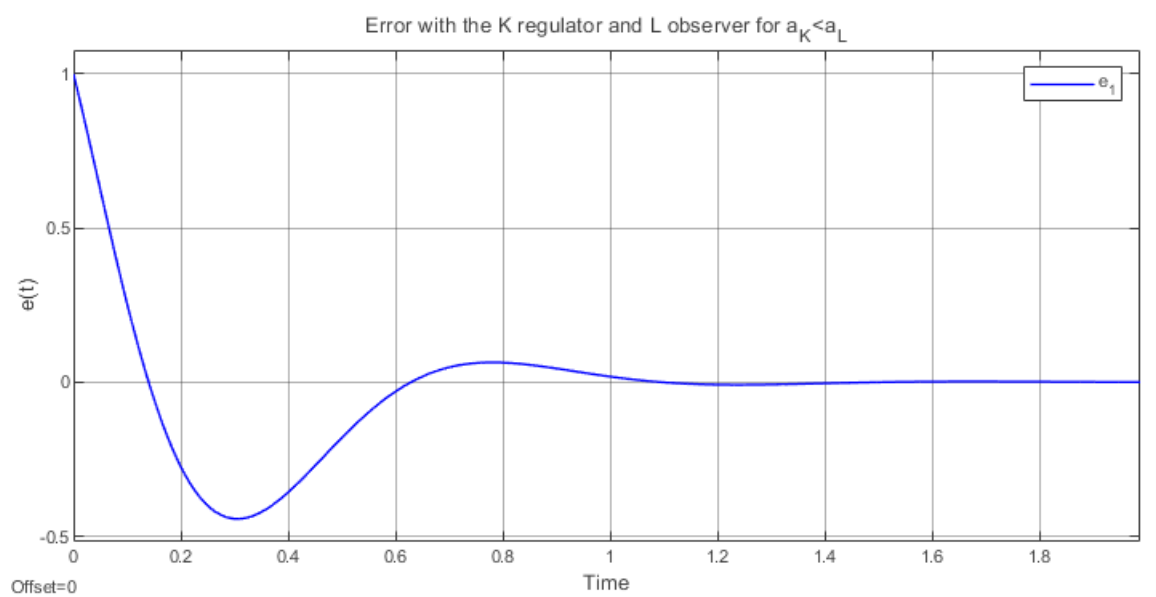


Рис. 34: График  $e_1(t)$  для  $\alpha_K < \alpha_L \Leftrightarrow 1 < 4$

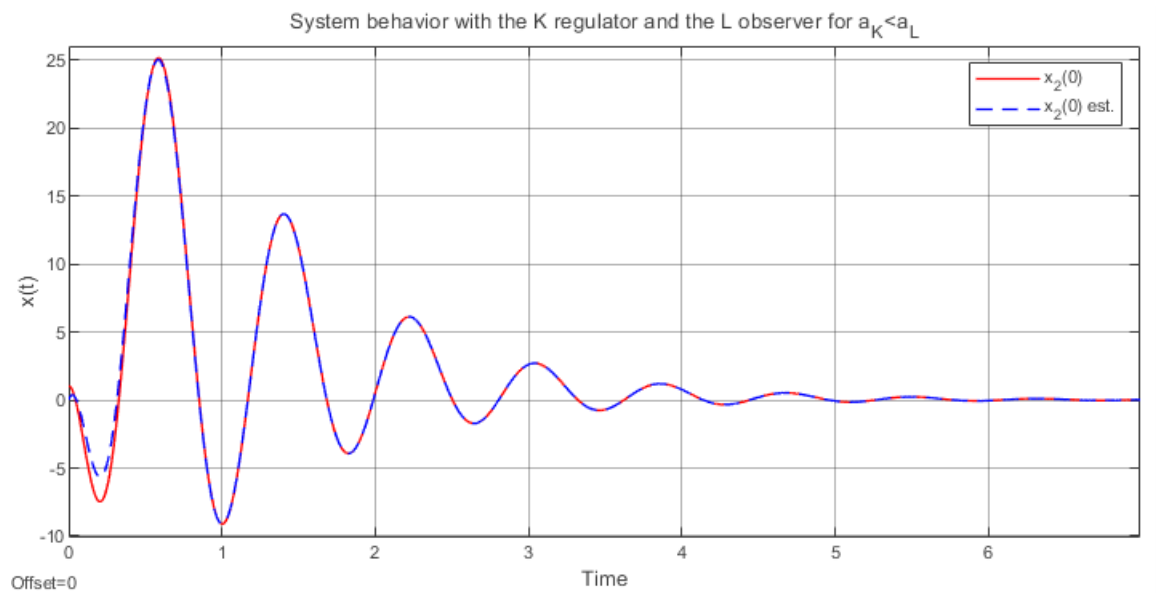


Рис. 35: Графики  $x_2(t), \hat{x}_2(t)$  для  $\alpha_K < \alpha_L \Leftrightarrow 1 < 4$

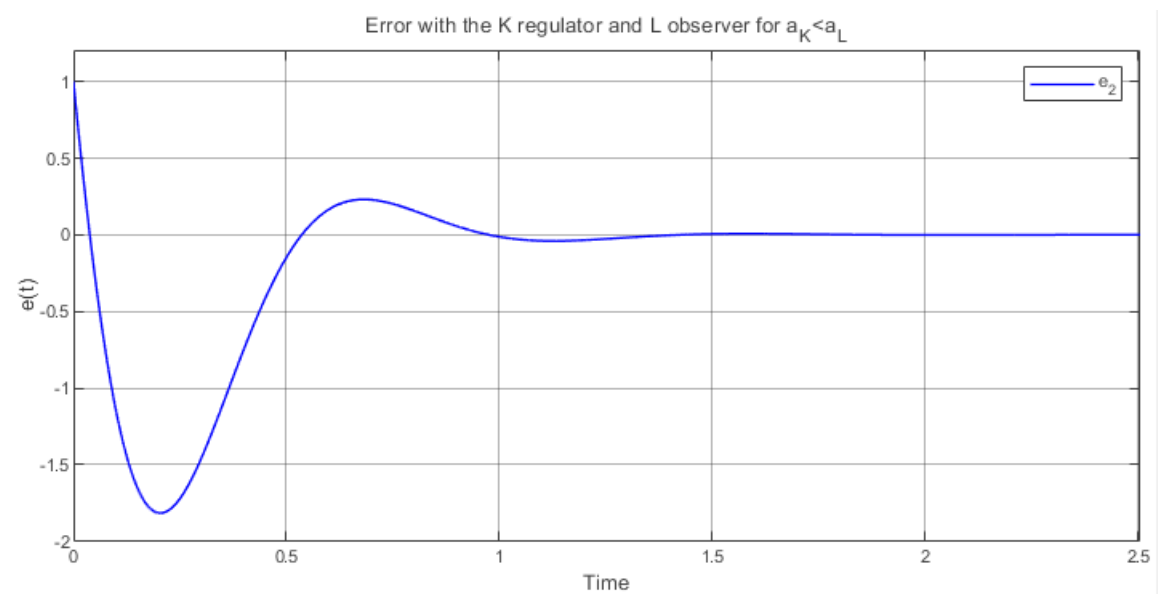


Рис. 36: График  $e_2(t)$  для  $\alpha_K < \alpha_L \Leftrightarrow 1 < 4$

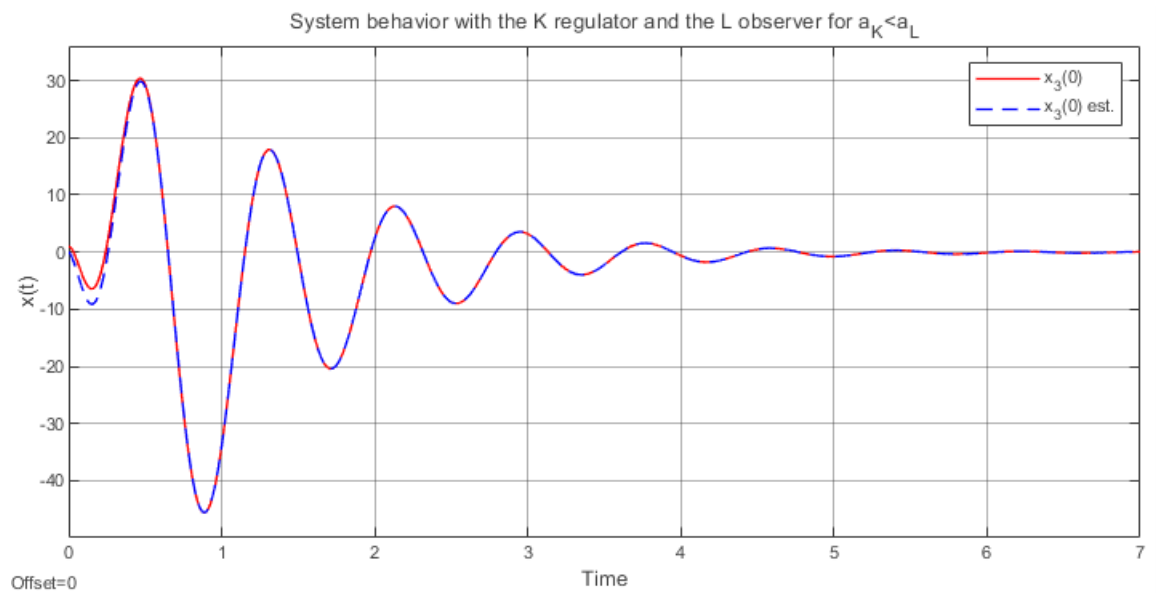


Рис. 37: Графики  $x_3(t), \hat{x}_3(t)$  для  $\alpha_K < \alpha_L \Leftrightarrow 1 < 4$

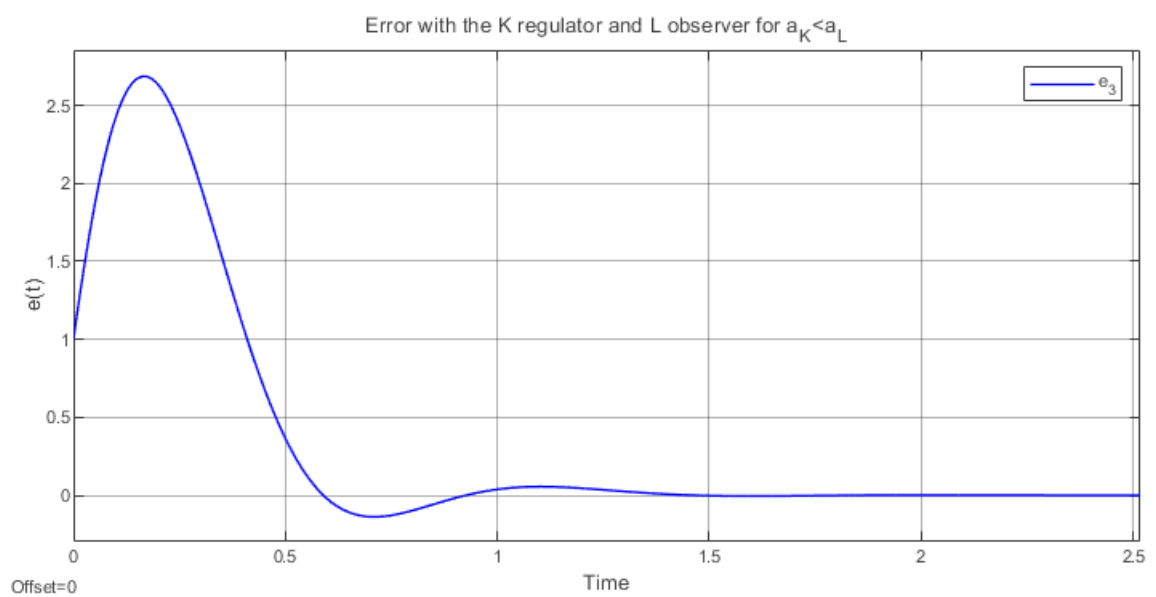


Рис. 38: График  $e_3(t)$  для  $\alpha_K < \alpha_L \Leftrightarrow 1 < 4$

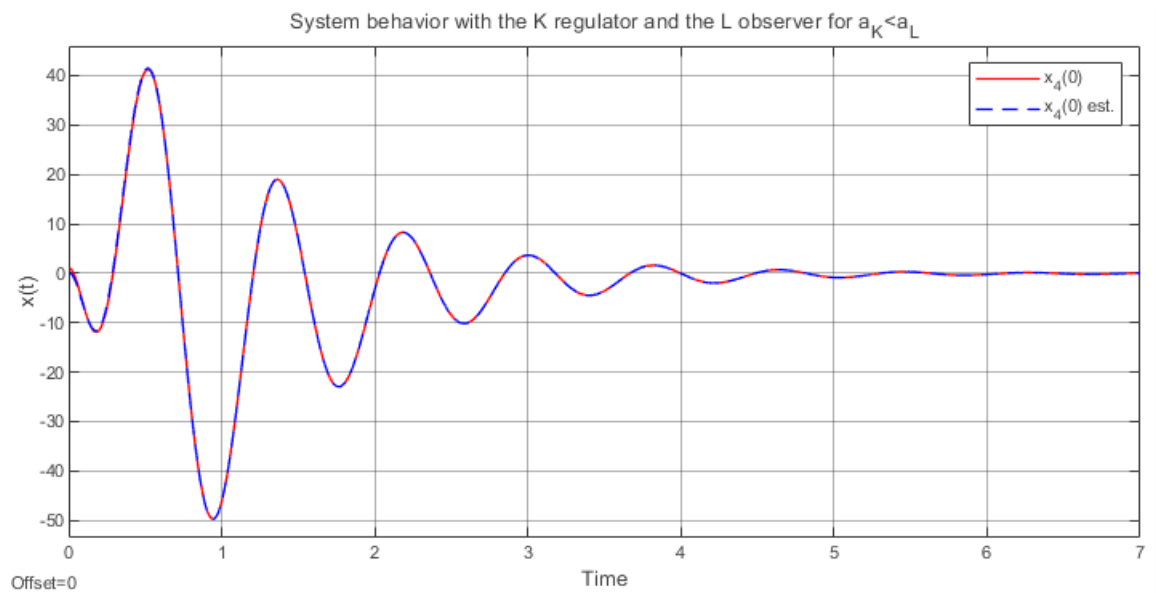


Рис. 39: Графики  $x_4(t), \hat{x}_4(t)$  для  $\alpha_K < \alpha_L \Leftrightarrow 1 < 4$

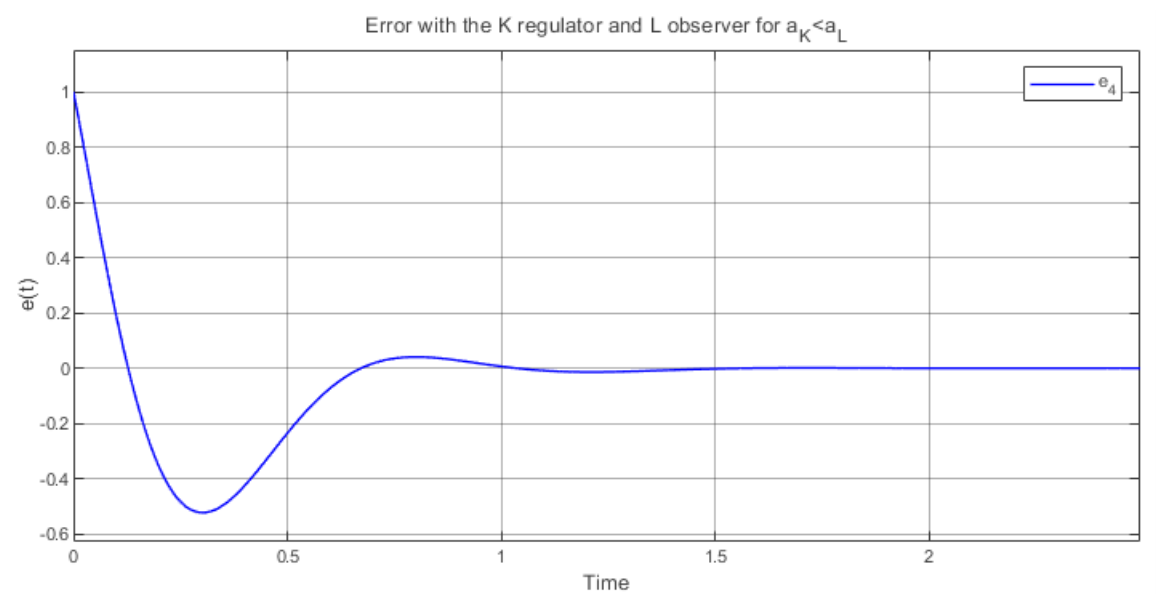


Рис. 40: График  $e_4(t)$  для  $\alpha_K < \alpha_L \Leftrightarrow 1 < 4$

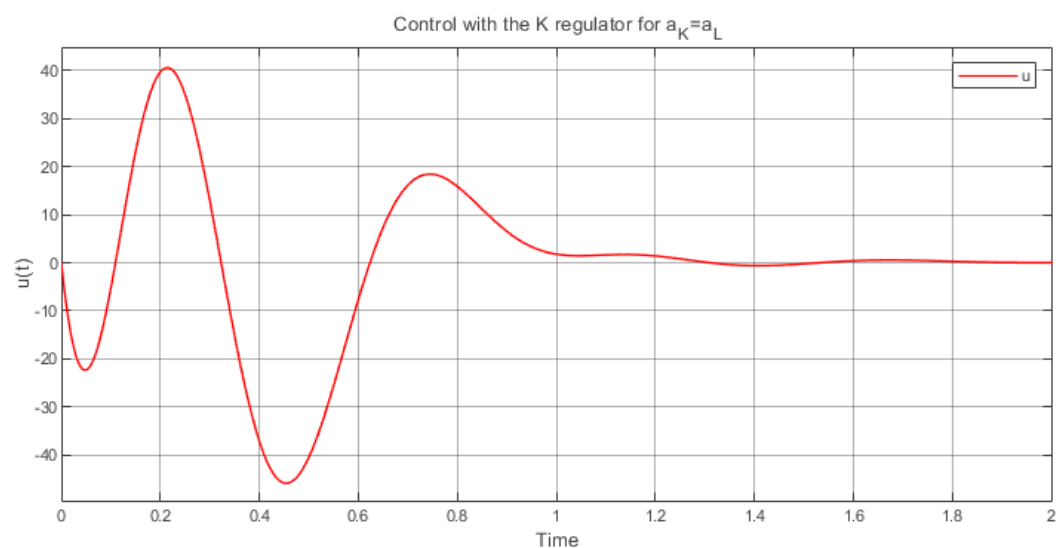


Рис. 41: График  $u(t)$  для  $\alpha_K = \alpha_L = 4$

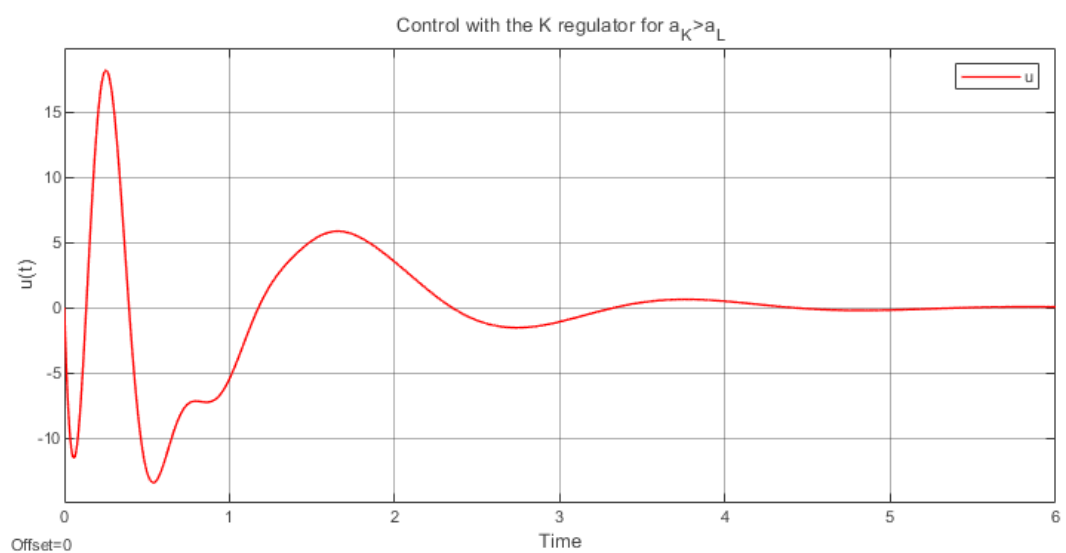


Рис. 42: График  $u(t)$  для  $\alpha_K > \alpha_L \Leftrightarrow 4 > 1$

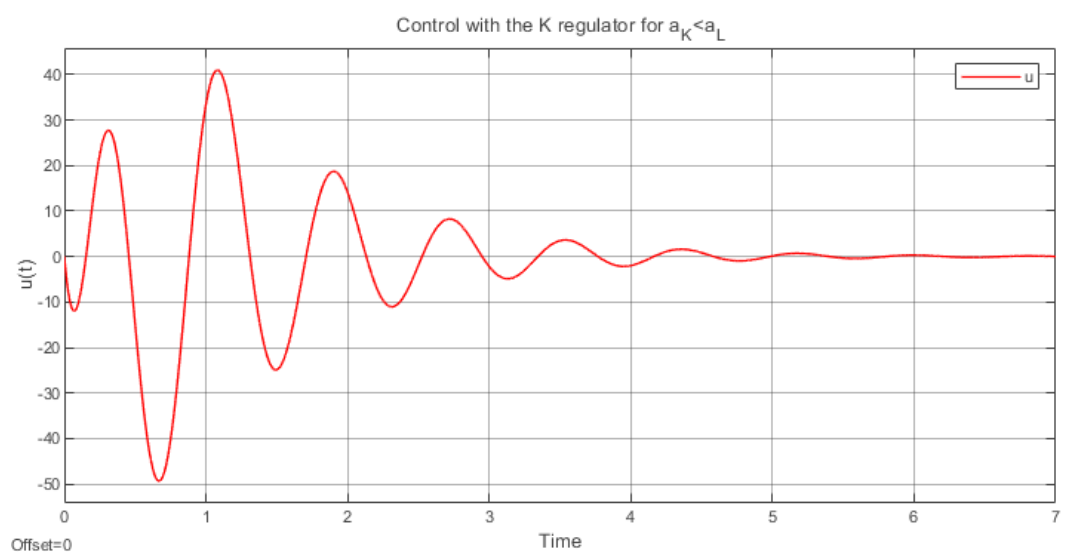


Рис. 43: График  $u(t)$  для  $\alpha_K < \alpha_L \Leftrightarrow 1 < 4$

## Сравнение результатов

При  $\alpha_K < \alpha_L$  система стабилизируется медленнее в сравнении с другими случаями, но наблюдатель раньше приходит к истинному состоянию системы (сравн. рис. 39, 31, 23). Быстрее всего система сошлась к нулю при сопоставимых значениях  $\alpha_K = \alpha_L$  (сравн. рис. 17, 25, 33). Меньше всего управления потребовалось, когда  $\alpha_K > \alpha_L$  (сравн. рис. 41, 42, 43). Медленнее всего наблюдатель сходится к истинным траекториям системы при  $\alpha_K > \alpha_L$  (сравн. 27 с 19, 35; 29 с 21, 37).

## Вывод

В данном задании мы выяснили, что система полностью управляема, стабилизируема, не полностью наблюдаема и обнаруживаема. Мы экспериментировали с влиянием регулятора и наблюдателя с различными наборами значений степени устойчивости и сходимости на систему. Были получены соответствующие матрицы  $K, L$  и проведено компьютерное моделирование. Результаты подтвердили корректность проведенных расчетов. По графикам были сделаны выводы об управлении и слежении.

## Задание 3. Регулятор с качественной экспоненциальной устойчивостью

Рассмотрим систему

$$\dot{x} = Ax + Bu, \quad A = \begin{bmatrix} 5 & 2 & 7 \\ 2 & 1 & 2 \\ -2 & -3 & -4 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix};$$

### Управляемость и стабилизируемость

В первом задании мы уже находили собственные числа матрицы  $A$ . Программа для третьего задания находится на листинге 3 в приложении 3

$$\sigma(A) = \{-2, 2 \pm i\}$$

Собственное число  $\lambda_1 = -2$  асимптотически устойчивое, может быть неуправляемым. Комплексная пара неустойчивая, нужна управляемость. Найдем матрицу  $J_{re}$  из вещественного жорданова разложения матрицы  $A = P_{re} J_{re} P_{re}^{-1}$ . Переведем матрицу  $B$  в базис собственных векторов матрицы  $A$

$$J_{re} = \begin{bmatrix} -2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & 2 \end{bmatrix}, \quad B_{Jre} = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \\ -1 \end{bmatrix};$$

Все жордановы клетки относятся к различным собственным числам. Число  $\lambda_1 = -2$  является неуправляемым, остальные управляемые (первый элемент  $B_{Jre}$  – ноль). Таким образом, система не полностью управляема, но стабилизируема.

### Средняя степень устойчивости

Зададим следующие параметры:  $\beta < 0$ , характеризующий среднее значение поведения траекторий ( $|\beta|$  как «средняя степень устойчивости»), и  $r > 0$ , характеризующий разброс поведения траекторий относительно среднего значения  $\beta$ . Будем соблюдать условия

$$\beta + r < 0, \quad r = \frac{|\beta|}{k}, \quad 1.5 \leq k \leq 4; \quad |\lambda_{\text{неуст.}} - \beta| \leq r;$$

Пусть

$$\beta = -2, \quad k = 4 \Rightarrow r = \frac{|-2|}{4} = 0.5; \quad \lambda_{\text{неуст.}} = -2 \Rightarrow |-2 - (-2)| = 0 \leq r = 0.5;$$

### Наборы параметров Q и R

Зададимся четырьмя наборами параметров  $Q, R$

- $Q = I, \quad R = 1;$
- $Q = I, \quad R = 0;$
- $Q = 0, \quad R = 1;$
- $Q = 0, \quad R = 0;$

### Схема моделирования системы, замкнутой регулятором

Схема моделирования системы аналогична первому заданию – см. рис. 1.

### Синтез регулятора

Для каждого набора параметров  $Q, R$  синтезируем регулятор, обеспечивающий качественную экспоненциальную устойчивость при помощи матричного уравнения типа Риккати

$$(A - BK - \beta I)^T P (A - BK - \beta I) - r^2 P = -Q,$$
$$K = -(R + B^T P B)^{-1} B^T P (A - \beta I);$$

Пользуемся `vpasolve()` в MATLAB и рассчитываем на элемент случайности.

Найдем  $K_1$  при  $Q = I, \quad R = 1 \dots$

### Общий вывод по работе

...

## Приложения

### Приложение 1



```

% plant parameters
A = [5 2 7; 2 1 2; -2 -3 -4];
B = [3; 1; -1];

% A matrix eigenvalues
A_e = eig(A)

% Jordan matrix
[P, J] = jordan(A);
Pre(:,1) = P(:,1);
Pre(:,2) = imag(P(:,2));
Pre(:,3) = real(P(:,3))
Pre_inv = Pre^-1
J_re = Pre_inv * A * Pre
B_jre = Pre_inv * B

% Desired decay rate
a1 = 2;
a2 = 0.1;

% solving LMI no restrictions on control
cvx_begin sdp
% a1
variable P1(3,3) symmetric
variable Y1(1,3)
P1 > 0.0001*eye(3);
P1*A' + A*P1 + 2*a1*P1 + Y1'*B' + B*Y1 <= 0;
cvx_end

cvx_begin sdp
% a2
variable P2(3,3) symmetric
variable Y2(1,3)
P2 > 0.0001*eye(3);
P2*A' + A*P2 + 2*a2*P2 + Y2'*B' + B*Y2 <= 0;
cvx_end

K1_a1 = Y1*inv(P1)
K1_a2 = Y2*inv(P2)

% A+BK1_ai eigenvalues
ABK1_a1 = A+B*K1_a1;
ABK1_a2 = A+B*K1_a2;
eig(ABK1_a1)
eig(ABK1_a2)

% solving LMI with control constraint
x0 = [1; 1; 1];

% a1
cvx_begin sdp
variable P12(3,3) symmetric
variable Y12(1,3)
variable mumu_a1
minimize mumu_a1
P12 > 0.0001*eye(3);
P12*A' + A*P12 + 2*a1*P12 + Y12'*B' + B*Y12 <= 0;

```

```

[P12 x0;
x0' 1] > 0;
[P12 Y12';
Y12 mumu_a1] > 0;
cvx_end

cvx_begin sdp
% a2
variable P22(3,3) symmetric
variable Y22(1,3)
variable mumu_a2
minimize mumu_a2
P22 > 0.0001*eye(3);
P22*A' + A*P22 + 2*a2*P22 + Y22'*B' + B*Y22 <= 0;
[P22 x0;
x0' 1] > 0;
[P22 Y22';
Y22 mumu_a2] > 0;
cvx_end

mu_a1 = sqrt(mumu_a1)
mu_a2 = sqrt(mumu_a2)

K2_a1 = Y12*inv(P12)
K2_a2 = Y22*inv(P22)

% A+BK2_ai eigenvalues
ABK2_a1 = A+B*K2_a1;
ABK2_a2 = A+B*K2_a2;
eig(ABK2_a1)
eig(ABK2_a2)

% solving Riccati
Q1 = eye(3);
v = 2;
R = 1;

% a1
Aa1 = A + eye(3) * (a1-0.0000000001);
[P,K,e]=icare(Aa1,sqrt(2)*B,Q1,R);
K3_a1=-inv(R)*B'*P
e=eig(A+B*K3_a1)

% a2
Aa2 = A + eye(3) * a2;
[P,K,e]=icare(Aa2,sqrt(2)*B,Q1,R);
K3_a2=-inv(R)*B'*P
e=eig(A+B*K3_a2)

Q2 = 0;
% a1
Aa12 = A + eye(3) * (a1-0.0000000001);
[P,K,e]=icare(Aa12,sqrt(2)*B,Q2,R);
K4_a1=-inv(R)*B'*P
e=eig(A+B*K4_a1)

% a2
Aa22 = A + eye(3) * a2;

```

```
[P,K,e]=icare(Aa22,sqrt(2)*B,Q2,R);
K4_a2=-inv(R)*B'*P
e=eig(A+B*K4_a2)
```

Листинг 1: Программа для задания 1

## Приложение 2

```
% plant parameters
A=[2 0 -4 2;
   0 2 -2 4;
   -4 -2 2 0;
   2 4 0 2];
B=[2; 4; 6; 8];
C=[-2 2 2 2;
   2 0 0 2];

% A matrix eigenvalues
A_e = eig(A)

% Jordan decomposition
[PA, JA] = jordan(A)
PA_inv = inv(PA)
BA = PA_inv * B
CA = C * PA

% Desired decay rate
a1 = 4;
a2 = 1;

% case 1: ak == a1
ak = a1;
a1 = a1;

% solving Riccati
Q = 0;
v = 2;
R = 1;

% find K
Aak = A + eye(4) * (ak-0.0000000001);
[P,K,e]=icare(Aak,sqrt(2)*B,Q,R);
K_case1=-inv(R)*B'*P
eK_case1=eig(A+B*K_case1)

% find L
x0=[1;1;1;1];
x0_est=[0;0;0;0];
e0=x0-x0_est;

% solving LMI with control constraint
% mumu 2x2, not scalar anymore
% minimizing matrix by its norm
cvx_begin sdp
variable Q(4,4)
variable Y(4,2)
variable mumu(2,2)
```

```

minimize norm(mumu)
Q>0.0001*eye(4);
A'*Q + Q*A+ 2*a1*Q + C'*Y' + Y*C <= 0;
[Q e0;
e0' 1]>0;
[Q Y;
Y' mumu]>0;
cvx_end
L_case1=inv(Q)*Y
eL_case1=eig(A+L_case1*C)

% case 2: ak > a1
ak = a1;
a1 = a2;

% K found case 1
K_case2 = K_case1
eK_case2 = eK_case1

% find L
cvx_begin sdp
variable Q(4,4)
variable Y(4,2)
variable mumu(2,2)
minimize norm(mumu)
Q>0.0001*eye(4);
A'*Q + Q*A+ 2*a1*Q + C'*Y' + Y*C <= 0;
[Q e0;
e0' 1]>0;
[Q Y;
Y' mumu]>0;
cvx_end
L_case2=inv(Q)*Y
eL_case2=eig(A+L_case2*C)

% case 3: ak < a1
ak = a2;
a1 = a1;

% find K
Q = eye(4)*0.000001;
Aak = A + eye(4) * ak;
[P,K,e]=icare(Aak,sqrt(2)*B,Q,R);
K_case3=-inv(R)*B'*P
eK_case3=eig(A+B*K_case3)

% L found case 1
L_case3 = L_case1
eL_case3 = eL_case1

```

Листинг 2: Программа для задания 2

### Приложение 3

```
to be done
```

Листинг 3: Программа для третьего задания