

Ngày ..... tháng ..... năm .....

Câu 1:

a) Để tìm 1 điều kiện đủ, ta chuyển hệ điều khiển tuyến tính bậc 2 này thành hệ điều khiển tuyến tính bậc 1 bằng cách đặt  $z = (x_1 \dots x_n \dot{x}_1 \dots \dot{x}_n)^T$

$$\tilde{B} = (0 \ B)^T \in \mathbb{R}^{2n, p}, \tilde{C} = (C \ D) \in \mathbb{R}^q, 2n$$

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} 0 & Id \\ -K & 0 \end{pmatrix}$$

Hệ ban đầu trở thành:

$$\begin{cases} \dot{z}(t) = \tilde{A} z(t) + \tilde{B} u(t), \forall t \geq 0, z(0) = z_0 \\ y(t) = \tilde{C} z(t) + \tilde{D} u(t) \end{cases}$$

Điều kiện cần và đủ để hệ này dương trong là

$\tilde{A}$  Metzler,  $\tilde{B}, \tilde{C}, \tilde{D} \geq 0$

(\*)  $-K, B, C, D \geq 0$

Đây chính là 1 điều kiện cho hệ ban đầu dương trong những không là điều kiện cần.

b). Ta chứng minh hệ đường trong thi  $B \geq 0$ ,  $C \geq 0$  và  $\tilde{D} \geq 0$

Nếu  $\exists d_{ij} < 0$ , chọn  $x(0) = 0$ ,  $u(t) = e_j$  thi  
 $y_i(0) = d_{ij} < 0$  (vô lí)  $\Rightarrow \tilde{D} \geq 0$

Nếu  $\exists c_{ij} < 0$ , chọn  $x(0) = e_j$ ,  $u(t) = 0$  thi  $y_i(0) = c_{ij} < 0$   
(vô lí)  $\Rightarrow C \geq 0$

Nếu  $\exists b_{ij} < 0$ , chọn  $x(0) = 0$ ,  $\dot{x}(0) = 0$ ,  $u(t) = e_j$   
thì  $\ddot{x}_i(0) = b_{ij} \leq 0$  nên 0 là điểm cực đại địa phương  
của  $x_i$ , do đó  $\exists t$  đủ bé sao cho  $x_i(t) < 0$  (vô lí)  
 $\Rightarrow B \geq 0$

Xét hệ  $\tilde{x}$  câu a, ta có:

$$z(t) = e^{\tilde{A}t} z(0) + \int_0^t e^{\tilde{A}(t-s)} \tilde{B} u(s) ds$$

Từ điều kiện cần 2 trên ta suy ra để hệ ban đầu  
đường trong thi mà trên taos bởi n hàng đầu của  
 $e^{\tilde{A}t}$  là dương trong với  $\forall t \geq 0$  (cho  $u(t) \geq 0$ )

$e^{\tilde{A}t}$  có dạng sau:

$$\left( \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-K)^n t^{2n}}{(2n)!} \right)$$

$$\left( \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-K)^n t^{2n+1}}{(2n+1)!} \right)$$

Q

Do đó:

$$\left\{ \begin{array}{l} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-K)^n t^{2n}}{(2n)!} \geq 0 \\ \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-K)^n t^{2n+1}}{(2n+1)!} \geq 0 \end{array} \right.$$

(\*)

Ngày ..... tháng ..... năm .....

Kết hợp điều kiện cần  $\hat{P}$  trên ta suy ra điều kiện  
cần cho bài toán ban đầu và đồng thời cũng là điều  
kiện đủ vì nếu  $B, C, \tilde{D} \geq 0$  và điều kiện (\*)  
thỏa mãn thì theo công thức của  $z(t)$  suy ra  
 $x(t) \geq 0$ , do đó  $y(t) = Cx(t) + \tilde{D}u(t) \geq 0$

c) Ta chọn  $C = 0$ ,  $\tilde{D} \geq 0$  và chọn  $B < 0$  thi  
suy ra hệ di chuyển ngoài nhưng không di chuyển trong

## Câu 2:

a)

Bố đề: Với ma trận vuông  $A$ , hệ  $\dot{x} = Ax$  ổn định tiềm cản khi và chỉ khi  $A$  có các chi số riêng với phần thực âm.

(Định lý 3.10 sách Ordinary Differential Equations của Luis Barreira và Claudia Valls).

Vì hệ (3) dương trong nên  $A$  là Metzler.

Trước tiên, ta chứng minh  $A$  chỉ có giá trị riêng với phần thực âm thì  $\det(\lambda I - A)$  có mọi hệ số đều dương.

Nếu  $z \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}$  là nghiệm của  $\det(\lambda I - A)$  thì  $\bar{z}$  cũng vậy.

Do đó:  $\det(\lambda I - A)$  có thể viết dưới dạng

$$(\prod_{i=1}^n (\lambda - x_i))(\prod_{i=1}^m (\lambda - z_i)(\lambda - \bar{z}_i)) \\ = (\prod_{i=1}^n (\lambda - x_i))(\prod_{i=1}^m (\lambda - 2\operatorname{Re} z + |z|^2))$$

với  $x < 0$  và  $\operatorname{Re} z < 0$ .

Vì vậy  $\det(\lambda I - A)$  có các hệ số đều dương.

Ta chứng minh nếu  $\det(\lambda I - A)$  có mọi hệ số đều dương thì  $A$  chỉ có giá trị riêng với phần thực âm.

Bố đề (Định lý Perron-Frobenius): Ma trận vuông  $A$  với hệ số không âm có 1 giá trị riêng bán kính phâp, với  $p(A)$  là 1 giá trị riêng của  $A$ .

Ta xét  $\delta > 0$  đủ lớn để  $\delta I + A$  là ma trận có các hổ số đều dương (không âm) ( $A$  là Metzler nên luôn chọn đủ  $\delta$ ). Đặt  $M = \delta I + A$ .  
Để thỏa mãn điều kiện  $M$  là  
det( $M$ )

Ta có:  $\det(\lambda I - M) = \det((\lambda - \delta)I - A) = P(\lambda - \delta)$   
với  $P(\lambda)$  là  $\det(\lambda I - A) = a_0 + a_1 \lambda + \dots + a_n \lambda^n$   
với  $a_i > 0, \forall i = 0, 1, \dots, n$ .

Xét  $r = \rho(M)$  là bán kính phô ma trận  $M$

thì  $P(r - \delta) = 0$

$$\Rightarrow a_0 + a_1(r - \delta) + \dots + a_n(r - \delta)^n = 0$$

$$\Rightarrow r \leq \delta \quad (\text{vì } a_0, a_1, \dots, a_n > 0)$$

Xét  $z$  là giá trị riêng bất kỳ của  $A$  thì

$z + \delta$  là giá trị riêng của  $M$

$$\Rightarrow |z + \delta| \leq r \leq \delta$$

$$\Rightarrow \operatorname{Re} z \leq 0$$

Vậy ta có điều phải chứng minh.

b)

Bố đề: Nếu  $A$  là ma trận vuông với các hổ số không âm và  $\lambda \in \mathbb{R}$  thì  $\lambda > \rho(A)$  (bán kính phô của  $A$ ) khi và chỉ khi các định thức con chính góc trái của  $\lambda I - A$  đều dương

Xét  $\delta > 0$  sao cho  $S\mathbf{I} + A$  là ma trận có các hổ số không âm.

Khi đó  $-A = S\mathbf{I} - (S\mathbf{I} + A)$  nên theo bô' đề trên thì  $-A$  có các định thức con chính góc trái đều dương khi và chỉ khi  $\delta > p(S\mathbf{I} + A)$ .

Vì  $S\mathbf{I} + A$  có các hổ số không âm nên  $p(S\mathbf{I} + A)$  là giá trị riêng của  $S\mathbf{I} + A$  (định lý Perron-Frobenius) Do đó  $p(S\mathbf{I} + A) - \delta$  là giá trị riêng có phần thực lớn nhất của  $A$

Vì vậy  $-A$  có các định thức con chính góc trái đều dương khi và chỉ khi  $p(S\mathbf{I} + A) - \delta < 0$  hay tất cả giá trị riêng của  $A$  đều có phần thực  $< 0$ .

c)

Ta có:  $\begin{cases} \dot{x}(t) = Ax(t) + Bu(t), t \geq 0, x(0) = x_0 \\ y(t) = Cx(t) \end{cases}$

$$\Rightarrow x(t) = e^{At} x_0 + \int_0^t e^{(t-s)A} Bu(s) ds$$

Hết là ẩn định tiêm cận nên  $A$  có các giá trị riêng phần thực  $\leq 0$ .

Bô' đề (mệnh đề 2.27 sách Ordinary Differential Equations của Luis Barreira và Claudia Valls).

Nếu ma trận vuông  $A$  chỉ có các giá trị riêng phần

thì  $\exists C, d > 0$  sao cho  $\|e^{At}\| \leq Ce^{-dt}$

Do đó:  $\|y(t)\| \leq \|C\| \|x(t)\| + \|C\| (e^{-dt} \|x_0\| + \int_0^t \|B(s)\| \|u(s)\| ds)$

$$\leq \|C\| (Ce^{-dt} \|x_0\| + Mc \|B\| \int_0^t e^{(s-t)d} ds)$$

( $y$  bị chặn đều theo  $t$  bởi  $M > 0$ )

$$= \|C\| (\|x_0\| e^{-dt} + Mc \|B\| \frac{1}{d} (1 - e^{-dt}))$$

Do đó  $y$  bị chặn đều theo  $t$  nên hệ ổn định BIBO.

Ta chỉ ra một ví dụ hệ ổn định BIBO chia chác mà không ổn định tiệm cận:

Chọn  $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, B = 0, C = Id$

$$\Rightarrow y(t) = x(t) = x_0 e^{At} = x_0 \begin{pmatrix} \sin t & -\cos t \\ \cos t & \sin t \end{pmatrix}$$

$y$  bị chặn đều theo  $t$  nên hệ ổn định BIBO

Mà  $\sin t, \cos t$  không hội tụ khi  $t \rightarrow \infty$  nên hệ không ổn định tiệm cận

Câu 3:

a) Ta có phản hồi trạng thái 0 được kích thích bởi  $u(t)$  là:  $y(t) = \int_0^t g(t-\tau) u(\tau) d\tau$

Tacđ:

$$u(t) = \begin{cases} 1 & \text{nếu } 0 \leq t < 1 \\ -1 & \text{nếu } 1 \leq t \leq 2 \\ 0 & \text{nếu } t > 2 \end{cases}$$

$$\text{và } g(t) = \begin{cases} at & \text{nếu } 0 \leq t < 1 \\ a(2-t) & \text{nếu } 1 \leq t < 2 \\ 0 & \text{nếu } t > 2 \end{cases}$$

$$\text{với } a = g(1)$$

Do đó:

$$y(t) = \int_0^t a(t-\tau) d\tau = \frac{at^2}{2}, \text{nếu } 0 \leq t \leq 1$$

$$\cancel{y(t) = \int_0^{t-1} a(2-t) d\tau \neq \int_{t-1}^t}$$

$$y(t) = \int_0^{t-1} a(2-t+\tau) d\tau + \int_{t-1}^t a(t-\tau) d\tau *$$

$$- \int_1^{t-1} a(t-\tau) d\tau = a\left(-\frac{3t^2}{2} + 4t - 2\right) \text{nếu } 1 \leq t \leq 2$$

$$y(t) = \int_0^2 0 d\tau + \int_{t-2}^{t-1} a(2-t+\tau) d\tau - \int_1^t a(2-t+\tau) d\tau *$$

$$- \int_{t-1}^2 a(t-\tau) d\tau + \int_2^t 0 d\tau \text{ nếu } = a\left(\frac{3t^2}{2} - 8t + 10\right)$$

nếu  $2 \leq t < 3$

$$y(t) = \int_0^2 0 \, dx - \int_{t-2}^2 a(2-t+\tau) \, d\tau + \int_2^t 0 \, d\tau$$

$$= -a \left( \frac{t^2}{2} - 4t + 8 \right) \text{ nếu } 3 \leq t \leq 4$$

$$y(t) = 0 \text{ nếu } 4 \leq t$$

Vậy

$$y(t) = \begin{cases} at^2/2 & \text{nếu } 0 \leq t \leq 1 \\ a(3t^2/2 + 4t - 2) & \text{nếu } 1 \leq t \leq 2 \\ a(3t^2/2 - 8t + 10) & \text{nếu } 2 \leq t \leq 3 \\ -a(t^2/2 - 4t + 8) & \text{nếu } 3 \leq t \leq 4 \\ 0 & \text{nếu } 4 \leq t \end{cases}$$

b) Ma trận hàm-truyền  $\hat{G}$  thỏa mãn:

$$\begin{pmatrix} \hat{y}_1(s) \\ \hat{y}_2(s) \end{pmatrix} = \hat{G}(s) \begin{pmatrix} \hat{x}_1(s) \\ \hat{x}_2(s) \end{pmatrix}$$

Ta sử dụng 2 tính chất sau của phép biến đổi Laplace:

$$1. \mathcal{L}(ax(t) + by(t)) = a\mathcal{L}(x(t)) + b\mathcal{L}(y(t))$$

$$2. \mathcal{L}(x^{(n)}(t)) = s^n \hat{x}(s) - \sum_{k=1}^n s^{n-k} x^{(k-1)}(0)$$

Với một đa thức  $P(x) = \sum_{i=0}^m b_i x^i$  và  $y$  là hàm  $y$ ,

kí hiệu  $F(P, y) = \sum_{i=0}^m b_i$

$$F(P, y) = \sum_{i=0}^m b_i \sum_{k=1}^i s^{i-k} y^{(k-1)}(0)$$

Đặt  $D_{11}(x) = \sum_{i=0}^m a_i x^i$ , ta có:

$$\begin{aligned} Q\left(\frac{d}{dt} D_{11}(t) y_1(t)\right) &= \sum_{i=0}^m a_i L(y_1^{(i)}(t)) \\ &= \sum_{i=0}^m a_i (s^i \hat{y}_1(s) - \sum_{k=1}^i s^{i-k} y_1^{(k-1)}(0)) \\ &= \hat{y}_1(s) D_{11}(s) - F(D_{11}, y_1) \end{aligned}$$

Tilong tủy ta có biến đổi Laplace cho hì:

$$\begin{aligned} &\hat{y}_1(s) D_{11}(s) - F(D_{11}, y_1) + \hat{y}_2(s) D_{12}(s) - F(D_{12}, y_2) \\ &= \hat{u}_1(s) N_{11}(s) - F(N_{11}, u_1) + \hat{u}_2(s) N_{12}(s) - F(N_{12}, u_2) \end{aligned}$$

và

$$\begin{aligned} &\hat{y}_1(s) D_{21}(s) - F(D_{21}, y_1) + \hat{y}_2(s) D_{22}(s) - F(D_{22}, y_2) \\ &= \hat{u}_1(s) N_{21}(s) - F(N_{21}, u_1) + \hat{u}_2(s) N_{22}(s) - F(N_{22}, u_2) \end{aligned}$$

Xét tại  $y^{(k)}(0) = u^{(k)}(0) = 0$  với  $\forall k$  thì  $F(D_{ij}, y_k)$   
và  $F(N_{ij}, u_k)$  đều bằng 0.

Do đó:

$$\begin{cases} \hat{y}_1(s) D_{11}(s) + \hat{y}_2(s) D_{12}(s) = \hat{u}_1(s) N_{11}(s) + \hat{u}_2(s) N_{12}(s) \\ \hat{y}_1(s) D_{21}(s) + \hat{y}_2(s) D_{22}(s) = \hat{u}_1(s) N_{21}(s) + \hat{u}_2(s) N_{22}(s) \end{cases}$$

$$\Rightarrow \hat{G}(s) = \begin{pmatrix} N_{11}(s) D_{22}(s) - N_{21}(s) D_{12}(s) & N_{12}(s) D_{22}(s) - N_{22}(s) D_{12}(s) \\ P_{11}(s) D_{22}(s) - P_{21}(s) D_{12}(s) & D_{11}(s) D_{22}(s) - P_{21}(s) D_{11}(s) \\ N_{11}(s) D_{21}(s) - N_{21}(s) D_{11}(s) & N_{12}(s) D_{21}(s) - N_{22}(s) D_{11}(s) \\ P_{12}(s) D_{21}(s) - P_{22}(s) D_{11}(s) & D_{12}(s) D_{21}(s) - N_{22}(s) D_{11}(s) \end{pmatrix}$$

c) Ta có hệ phương trình của hệ thống phản hồi dương:

$$\begin{cases} v(t) = r(t) + y(t) \\ u(t) = av(t) \end{cases}$$

$$\begin{cases} v(t) = r(t) + y(t) \\ u(t) = av(t) \\ y(t) = u(t-1) \end{cases}$$

Để tìm phản hồi theo bước đơn vị, ta cho  $r(t) = 1$

Thì lần lượt  $a=1$  và  $a=0,5$  vào hệ trên, ta được:

$$a=1 \Rightarrow y(t) = 1 + y(t-1) \text{ (ứng với hình 3(a))}$$

$$a=0,5 \Rightarrow y(t) = 0,5 + 0,5y(t-1) \text{ (ứng với hình 3(b))}$$

Ta có hệ phương trình của hệ thống phản hồi âm:

$$\begin{cases} v(t) = r(t) - y(t) \\ u(t) = av(t) \\ y(t) = u(t-1) \end{cases}$$

Ta cho  $r(t) = 1$ , thì lần lượt  $a=1$  và  $a=0,5$  vào hệ, ta có:

$$a=1 \Rightarrow y(t) = 1 - y(t-1) \text{ (ứng với hình 3(c))}$$

$$a=0,5 \Rightarrow y(t) = 0,5 - 0,5y(t-1) \text{ (ứng với hình 3(d))}$$

$$(y(t) \geq 0, t < 1)$$