Toeria della regolazione

Lorenzo Rossi

June 23, 2022

Nella teoria della regolazione consideriamo un sistema lineare affetto da disturbi e tale che la sua uscita deve inseguire asintoticamente un segnale di riferimento noto.

$$\Sigma : \begin{cases} \dot{x} = Ax + Bu + Pd \\ e = Cx + Qd \end{cases}$$

con $x(t) \in \mathbb{R}^n, u(t) \in \mathbb{R}^m, e(t) \in \mathbb{R}^p, d(t) \in \mathbb{R}^r$ e le matrici $A \in \mathbb{R}^{n\times n}, B \in \mathbb{R}^{n\times m}, P \in \mathbb{R}^{n\times p}, C \in \mathbb{R}^{p\times n}, Q \in \mathbb{R}^{p\times r}$ note e costanti.
In questo sistema si identifica:

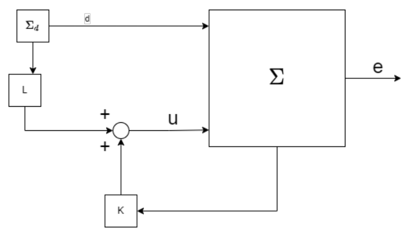
- $d(t)$ che rappresenza un segnale esogeno composto da una componente del disturbo associato al processo e una componente dei segnali di riferimento. La sua dinamica è descritta da un sistema lineare:

$$\Sigma_d = Sd \quad S \in \mathbb{R}^{r\times r}, d(t) = \begin{bmatrix} w(t) \\ r(t) \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^r$$

- $e(t)$ è l'errore di inseguimento del comportamento del sistema rispetto al comportamento ideale. Di norma vogliamo che si raggiunga l'obiettivo di **regolazione a zero**: l'errore deve convergere a zero tramite un controllo $u(t)$ opportuno. Inoltre, la specifica di regolazione a zero implica che i disturbi non influenzano il comportamento del sistema e l'uscita $y = Cx(t)$ insegue asintoticamente il segnale di riferimento $r(t) = -Qd(t)$

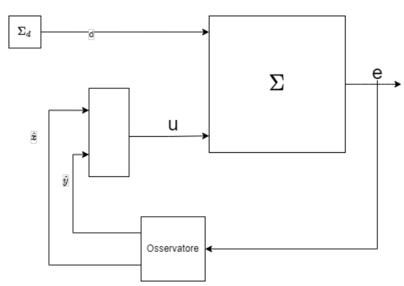
Il controllore $u(t)$ necessario per la regolazione a zero può essere ottenuto in due modi:

- **Controllore statico in feedback dallo stato** $x(t)$: Supponiamo che $x(t)$ sia lo stato e $d(t)$ sia il segnale esogeno, entrambi misurati. Allora si progetta la legge di controllo $u = Kx + Ld$



- **Controllore dinamico dall'errore** $e(t)$: questo controllore non necessita che i segnali $x(t), d(t)$ siano misurati, ma si costruisce un osservatore la cui uscita viene utilizzata per progettare un controllo $u(t)$.

$$\begin{cases} \dot{\chi} = F\chi + Ge \\ u = H\chi \end{cases} \qquad F \in \mathbb{R}^{\nu\times\nu}, G \in \mathbb{R}^{\nu\times\nu}\text{note e costanti}$$



Nella teoria di regolazione ci si riferisce principalemnte a due tipi di problemi.

Definizione 1. Problema di regolazione a full information
Considerato il sistema: $\begin{cases} \dot{x} = Ax + Bu + Pd \\ e = Cx + d \end{cases}$ affetto da disturbi generati dall'esosistema $\dot{d} = Sd$ interconnesso con il controllore $u = Kx + Ld$. Il **problema di regolazione a informazione completta** è quello di determinare le matrici K, L dek controllore tali che siano soddisfatte:

- ***Stabilità*** **(S)**:Il sistema $\dot{x} = (A + BK)x$ sia asintoticamente stabile;
- ***Regolazione*** **(R)**: tutte le traiettorie del sistema $\begin{cases} \dot{d} = Sd \\ \dot{x} = (A + BK)x + (BL + O)d \\ e = Cx + QD \end{cases}$ siano tali che $\lim_{t\to\infty} e(t) = 0$

Definizione 2. Problema di regolazione con retroazione dall'errore
Considerato il sistema: $\begin{cases} \dot{x} = Ax + Bu + Pd \\ e = Cx + d \end{cases}$ affetto da disturbi generati dall'esosistema $\dot{d} = Sd$ interconnesso con il controllore $\begin{cases} \dot{\chi} = F\chi + Ge \\ u = H\chi \end{cases}$. Il **problema di regolazione in feedback dall'errore** è il problema di determinare le matrici F, G, H del controllore tali che siano soddisfatte:

- ***Stabilità*** **(S)**: Il sistema $\begin{cases} \dot{x} = Ax + BH\chi \\ \dot{\chi} = F\chi + GC\chi \end{cases}$ sia asintoticamente stabile;
- ***Regolazione*** **(R)**: tutte le traiettorie del sistema $\begin{cases} \dot{d} = Sd \\ \dot{x} = Ax + BH\chi + Pd \\ \dot{\chi} = F\chi + G(Cx + Qd) \\ e = Cx + Qd \end{cases}$ siano tali che $\lim_{t\to\infty} e(t) = 0$.

Problema di regolazione a Full Information

Per poter risolvere il problema di regolazione a full information dobbiamo fefinire le seguenti ipotesi strutturali:

- Sia S la matrice dell'esosistema e $\lambda \in \sigma(S)$, allora $\forall\lambda \in \sigma(S), Re(\lambda) \geq 0$: ciò implica che $\nexists d(0)$ tale che $d(t)$ converge asintoticamente a zero. Se così non fosse $d(t)$ non influisce sul comportamento asintotico del sistema e quindi basterebbe solamente stabilizzare il sistema per raggiungere l'obbiettico;
- Il sistema $\dot{d} = Sd$ con $d = 0$ è raggiungibile: ciò implica che è possibile assegnare arbitrariamente gli autovalori di $A + BK$

Teorema 1. *Considerato il problema di regolazione a full information, supponiamo che $\forall\lambda \in \sigma(S) : Re(\lambda) \geq 0$ e che $\exists K, L$ tali che il sistema $\dot{x} = (A + BK)x$ sia asintoticamente stabile, allora la condizione di regolazione è soddisfatta se e solo se $\exists\Pi \in \mathbb{R}^{n\times r}$ tali che soddisfano le equazioni*

$$\begin{cases} \Pi S = (A + BK)\Pi + (P + BL) \\ 0 = C\Pi + Q \end{cases}$$

Corollario 1. *Equazione di Sylvester*
Sia $A \in \mathbb{C}^{m\times m}, B \in \mathbb{C}^{n\times n}, C \in \mathbb{C}^{m\times n}$, l'equazione di Sylvester è una equazione matriciale lineare nella forma $AX + BX = C$ con $X \in \mathbb{C}^{m\times n}$. Valgoono i seguenti enunciati:

- *L'equazione di Sylvester ha soluzione se e solo se A e $-B$ non hanno nessun autovalore in comune;*
- *L'equazione di Sylvester ha un'unica soluzione se A e $-B$ non hanno autovalori in comune o un'unfinità di soluzioni composte da $X = X_0 + \hat{X}$ con X_0 ottenuta da $AX + XB = 0$*

Proof. Equazione di Sylvester Gli autovalori di $G = (I_n \bigotimes A) + (B^T \bigotimes I_n)$ sono $\lambda_A + \lambda_B, \forall\lambda_A \in \sigma(A), \lambda_B \in \sigma(B)$. Inoltre ha un'unica soluzione se G non è singolare e quindi se non esiste nessun autovalore $\lambda_G = 0$. Quindi:

$$\lambda_A + \lambda_B \neq 0 \to \lambda_A \neq -\lambda_B \to \lambda_A \neq \lambda_B \forall\lambda_A \in \sigma A, \lambda_B \in \sigma B$$

□

Proof. **Teorema Regolazione Full Information** Consideriamo il sistema $\begin{cases} \dot{d} = Sd \\ \dot{x} = (A+BK)x + (BL+O)d \\ e = Cx + QD \end{cases}$ e il cambio di coordinate $\hat{d} = d, \hat{x} = x - \Pi d$ con Π soluzione dell'equazione di Sylvester $\begin{cases} \Pi S = (A+BK)\Pi + (P+BL) \\ 0 = C\Pi + Q \end{cases}$.

Si nota che la soluzione è unica dato che:

$$\begin{cases} \lambda \in \sigma(A+BK), Re(\lambda) < 0 \\ \lambda \in \sigma(S), Re(\lambda) \geq 0 \end{cases} \rightarrow \sigma(A+BK) \cap \sigma(S) = \{\varnothing\} \Rightarrow \forall (P+BL) \exists ! \Pi$$

Riscrivendo il sistema nelle nuove coordinate:

$$\begin{cases} \dot{\hat{x}} = \Pi S \dot{\hat{d}} = (A+BK)\hat{x} + (A+BK)\Pi\hat{d} + (BL+P)\hat{d} \\ \hat{e} = C\hat{x} + C\Pi\hat{d} + Q\hat{d} \\ \dot{\hat{d}} = S\hat{d} \end{cases} \rightarrow^{Dalteorema} \begin{cases} \dot{\hat{x}} = (A+BK)\hat{x} \\ e = C\hat{x} + (C\Pi + Q)\hat{d} \\ \dot{\hat{d}} = S\hat{d} \end{cases}$$

Dalla stabilità sappiamo che $\lim_{t\to\infty} \hat{x}(t) = 0$ e dalla regolazione $\lim_{t\to\infty} e(t) = 0 \leftrightarrow C\Pi + Q = 0$. Ciò implica che anche per osillazioni di d, x, si regolarizza la soluzione vincolandola sulla bisettrice del piano x, d. □