

线性化系统

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = Mx(t) + N\alpha(t), & t \geq 0 \\ x(0) = x_0 \end{cases} \quad \alpha(t) \in A = [-1, 1]^m$$

可控性矩阵

$$G = G(M, N) = [N, MN, M^2N, \dots, M^{n-1}N] \quad M \in \mathbb{R}^{n \times n} \quad N \in \mathbb{R}^{n \times m}$$

Thm 2.3 以下两个条件等价.

① $\text{rank } G = n$

② $0 \in C^\circ \rightarrow C^\circ$ 内点

Thm 2.5. 2-6 可控性判据

设 $A = [-1, 1]^m$, 如果

① $\text{rank } G = n$

② M 满足 $\text{Re}(\lambda) < 0$

那么线性系统可控, 即 $C = \mathbb{R}^n$

2.5 Bang-Bang 原理

$$\alpha(t) = \begin{pmatrix} \alpha_1(t) \\ \alpha_2(t) \\ \vdots \\ \alpha_m(t) \end{pmatrix}$$

Defn: 一个控制 $\alpha(t) \in A$ 被称为 Bang-Bang. 如果对任意 $t \geq 0$, 都有

$$|\alpha_i(t)| = 1 \quad i \in [m]$$

Thm 2.8 (Bang-Bang 原理) 令 $t \geq 0$, 若 $x^* \in C$, 则系统

$$\dot{x}(t) = Mx(t) + N\alpha(t)$$

存在一个 bang-bang 控制满足 $x(t) \geq 0$.

L^p
 $p \in [1, +\infty]$

$$L^\infty = L^\infty(0, t; \mathbb{R}^m) = \{ \alpha(\cdot) : (0, t) \rightarrow \mathbb{R}^m \mid \sup_{0 \leq s \leq t} |\alpha(s)| < +\infty \}$$

↑ 一个函数的集合

$$\|\alpha\|_{L^\infty} := \sup_{0 \leq s \leq t} |\alpha(s)|$$

$$\|\alpha\|_{L^1} := \int_0^t |\alpha(s)| ds$$

Defn: (弱*收敛, weak* convergence) 令 $\alpha_n \in L^\infty$, $n=1, \dots$ 且 $\alpha \in L^\infty$.

我们称 α_n 弱*收敛到 α , 若

$$\int_0^t \alpha_n(s) \cdot v(s) ds \rightarrow \int_0^t \alpha(s) \cdot v(s) ds, \quad \text{当 } n \rightarrow \infty$$

其中 $v(\cdot) : [0, t] \rightarrow \mathbb{R}^m$ 满足 $\int_0^t |v(s)| ds < \infty$. 记作

$$\alpha_n \xrightarrow{*} \alpha$$

$$v(\cdot) \in L^1(0, t; \mathbb{R}^m) = \{ \alpha(\cdot) : (0, t) \rightarrow \mathbb{R}^m \mid \int_0^t |v(s)| ds < \infty \}$$

subsequence

Alaoglu's 定理: 令 α_n 满足 $\|\alpha_n(\cdot)\| \leq 1$, 则存在一个子列 α_{n_k} 及 α 满足 $\|\alpha(\cdot)\| \leq 1$, 有

$$\alpha_{n_k} \xrightarrow{*} \alpha.$$

← K 中的元素为函数

Defn (凸集中的凸性) 令 K 是一个凸集, 若任意 $x, \bar{x} \in K$, 有

$$\lambda x + (1-\lambda)\bar{x} \in K, \quad \forall \lambda \in [0, 1]$$

则称 K 是凸的.



Defn (极值点) 点 $\bar{z} \in K$ 被称为一个极值点, 如果不存在 $x, \bar{x} \in K$, 及 $\lambda \in (0, 1)$

$$\bar{z} = \lambda x + (1-\lambda)\bar{x}$$

Krein-Milman 定理. 设 K 是一个 L^∞ 上 非空、凸 + 集, 且 在弱* 拓扑下是紧的. 则 K 至少存在一个 极值点.

线性系统:
$$\begin{cases} \dot{x}(t) = Mx(t) + N\alpha(t) \\ x(0) = x_0 \end{cases}$$

取 $x_0 \in C(0)$ 记
$$K = \{ \alpha(\cdot) \in A \mid \alpha(\cdot) \text{ 使 } x(t) = 0 \}$$

Lemma 2.9 集合 K 满足 Krein-Milman 定理的假设.

Proof: 由于 $x_0 \in C(0)$, K 非空

① 证明凸性, 根据 K 的定义 $\alpha(\cdot) \in K$ 当且仅当

$$x_0 = - \int_0^t X^T(s) N \alpha(s) ds$$

同理 $\hat{\alpha}(\cdot) \in K$, 当且仅当

$$x_0 = - \int_0^t X^T(s) N \hat{\alpha}(s) ds$$

因此
$$\begin{aligned} x_0 &= - \lambda \int_0^t X^T(s) N \alpha(s) ds - (1-\lambda) \int_0^t X^T(s) N \hat{\alpha}(s) ds \\ &= - \int_0^t X^T(s) N (\lambda \alpha(s) + (1-\lambda) \hat{\alpha}(s)) ds \end{aligned}$$

可得 $\lambda \alpha + (1-\lambda) \hat{\alpha} \in K$.

$\|\alpha_n\| \leq 1$
因此可用 Alaoglu's 定理

② 证明弱* 紧性. 令 $\alpha_n \in K$, $n=1, \dots$. 根据 Alaoglu's 定理, 存在一个子列 $n_k \rightarrow \infty$ 和 $\alpha \in A$, 使得 $\alpha_{n_k} \xrightarrow{*} \alpha$. 此时, 仅需证 $\alpha \in K$. 因为 $\alpha_{n_k} \in K$, 根据 K 的定义, 有

$$x_0 = - \int_0^t X^T(s) N \alpha_{n_k}(s) ds \quad \forall k$$

由于 $\alpha \in K \subseteq L^\infty$ 对于每一个分量 α^i , $i \in [m]$ 都有 $\alpha_{n_k}^i \rightarrow \alpha^i$

所以

$$x^0 = - \int_0^t X^T(s) N \alpha_{n_k}(s) ds \rightarrow \int_0^t X^T(s) N \alpha(s) ds \quad \text{as } k \rightarrow \infty$$

根据弱*收敛的定义, $\alpha \in K$. 因此, K 是弱*紧的.

Thm 2.10 令 $\alpha^*(\cdot) \in K$ 是一个极值点, 则 $\alpha^*(\cdot)$ 是 bang-bang 的.

Proof: 我们须证明对任意 $s \in [0, t]$ 有

$$|\alpha^*(s)| = 1$$

反证法. 假设存在 $i \in [m]$ and $E \subset [0, t]$, 且 $|E| > 0$ 使得 $|\alpha^*(s)| < 1$, 对于 $s \in E$. 则存在子集 $F \subseteq E$ 及 $\varepsilon > 0$, 有

$$|F| > 0, \text{ 且 } |\alpha^*(s)| \leq 1 - \varepsilon \quad \text{对于 } s \in F$$

定义 $I_F(\beta(\cdot)) := \int_F X^T(s) N \beta(s) ds$ $\beta(s) \in \mathbb{R}^m$ $\beta = \begin{pmatrix} 0 \\ \bar{\beta}(\cdot) \\ 0 \end{pmatrix}$ 第2个分量
且 $\bar{\beta}(\cdot) \neq 0$, $I_F(\bar{\beta}(\cdot)) = 0$, $|\bar{\beta}(\cdot)| \leq 1$.

再定义

$$\alpha_1(\cdot) := \alpha^*(\cdot) + \varepsilon \beta(\cdot)$$

$$\alpha_2(\cdot) := \alpha^*(\cdot) - \varepsilon \beta(\cdot)$$

接着证 $\alpha_1(\cdot), \alpha_2(\cdot) \in K$

由于

$$- \int_0^t X^T(s) N \alpha_1(s) ds = - \int_0^t X^T(s) N \alpha^*(s) ds - \varepsilon \underbrace{\int_0^t X^T(s) N \beta(s) ds}_{= I_F(\bar{\beta}(\cdot)) = 0} = x_0$$

因此, 有 $\alpha_1 \in K$. 同理, 可得 $\alpha_2 \in K$

由于

$$\begin{cases} \alpha_1 = \alpha^* + \varepsilon \beta \\ \alpha_2 = \alpha^* - \varepsilon \beta \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \alpha_1 \neq \alpha^* \\ \alpha_2 \neq \alpha^* \end{cases} \quad \varepsilon > 0$$

但

$$\alpha^* = \frac{1}{2} \alpha_1 + \frac{1}{2} \alpha_2$$

因此 α^* 不是一个极值点. 矛盾. 故 α^* 是 bang-bang 的.

小结

Object: 线性系统

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = Mx(t) + Nx(t), & t > 0 \\ x(0) = x_0 \end{cases} \quad \begin{matrix} M \in \mathbb{R}^{n \times n} & N \in \mathbb{R}^{n \times m} \\ \alpha \in A \end{matrix}$$

基本解, 一般解.

$$x_0 = - \int_0^t \Phi^{-1}(s) N \alpha(s) ds \Leftrightarrow x_0 \text{ 可达}$$

可控性:

$$\text{可控性矩阵 } G(M, N) = [N, MN, M^2N, \dots, M^{n-1}N]$$

$$\text{代数可控性条件 } \text{rank } G = n$$

可观性:

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = Mx(t) \\ y(t) = Nx(t) \end{cases} \xLeftrightarrow \text{互为对偶} \begin{cases} \dot{z}(t) = M^T z(t) \\ \bar{y}(t) = N^T z(t) \end{cases}$$

Bang-Bang 原理:

任何可达状态都可以通过仅取端点值的控制在 t 时间达到.