

2次安定化と H^∞ 制御理論

本田雄一郎

森田研 M1

2016/06/27

はじめに

ノルム有界型で時変な不確かさを持つ線形システムのロバスト安定化

次のような不確実な線形システムを考える．

$$\dot{x}(t) = (A + \Delta A(q(t)))x(t) + (B + \Delta B(q(t)))u(t) \quad (2.1a)$$

ただし， $x(t) \in \mathbb{R}^n$ は状態， $u(t) \in \mathbb{R}^m$ は制御入力， $q(t)$ は不確かさのパラメータベクトルで，コンパクトな有界集合 \mathbb{Q} の元である． $q(t)$ はルベーグ可測とし， $\Delta A, \Delta B$ は連続な q の行列関数とする．

ノルム有界型で時変な不確かさを持つ線形システムのロバスト安定化

定義 2.2

$u = 0$ のシステム (2.1) に対して, ある正定値対称行列 $P \in \mathbb{R}^{n \times n}$ と $\alpha > 0$ が存在して, 任意の許容可能な n 不確実性 $q(t)$ に対し, リアプノフ関数 $V(x) = x^\top P x$ が

$$\dot{L}(x, t) := \dot{V} = 2x^\top P(A + \Delta A(q(t)))x \leq -\alpha \|x\|^2$$

をすべての $(x, t) \in \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}$ の組に対して満たすとき, システム (2.1) は **2 次可安定** という. また, 閉ループが 2 次安定となるような状態フィードバック制御 $u = -Kx(t)$ が存在するとき, システム (2.1) は **線形状態フィードバックによって 2 次可安定** であるという.

以降, 次のような不確かさを考える:

$$(\Delta A(t) \ \Delta B(t)) = DF(t)(E_1 \ E_2) \quad (2.1b)$$

ただし, $F(t) \in \mathbb{R}^{k \times j}$ は不確かさ, D, E_1, E_2 は与えられた実行列で不確かさの構造を特徴付けるものである. また, 不確かさは次の式で抑えられる:

$$F(t) \in \mathbb{F} := \{F(t) \mid \|F(t)\| \leq 1; F(t) \text{ の各要素はルベグ可測} \}$$

ノルム有界型で時変な不確かさを持つ線形システムのロバスト安定化

システムの不確かさが (2.1b) の形で与えられることにはいくつか根拠がある．1 つは，ノミナルプラントと不確かさ $F(t)$ の線形な相互接続から (2.1b) の形が導かれる．また，マッチングコンディションを満たすシステムなど，多くの物理的なシステムの不確かさのモデルは (2.1b) の形をとることが知られている．

システム (2.1) で $E_1 = 0$ または $E_2 = 0$ のとき，リッカチ方程式による解法が Petersen によって与えられている．また，Zhou と Khargonekar によって一般の場合の解法が与えられているが， $(n+m) \times (n+m)$ 次のリッカチ方程式を解かなければならない．本論文では，より直接的にシステム (2.1) の一般の場合の解を求める．解法もシンプルで $n \times n$ 次のリッカチ方程式を解くだけで良い．

いま， $\text{rank}(E_2) =: i \leq j$ とし， $\Sigma_2 \in \mathbb{R}^{i \times m}$ を $\text{rank}(\Sigma_2) = i$ ， $E_2^\top E_2 = \Sigma_2^\top \Sigma_2$ を満たす行列と定める．また， $\Phi \in \mathbb{R}^{(m-i) \times m}$ を $\Phi \Sigma_2^\top = 0$ ， $\Phi \Phi^\top = I$ ($\Phi = 0$ if $i = m$) を満たすように選ぶ．また， $\Xi = \Sigma_2^\top (\Sigma_2 \Sigma_2^\top)^{-1} \Sigma_2$ とする．ここで， $E_2 = 0$ のとき， $\Sigma_2 = 0$ ， $\Phi = I$ ， $\Xi = 0$ であることに注意する．また， $\text{rank}(E_2) = m$ のとき， Σ_2 は正則な正方行列であり， $\Xi = (\Sigma_2^\top \Sigma_2)^{-1} = (E_2^\top E_2)^{-1}$ ， $\Phi = 0$ である．

定理 2.3

× ある $\epsilon > 0$ が存在して、次の代数的リッカチ方程式

$$(A - B\Xi E_2^\top E_1)^\top P + P(A - B\Xi E_2^\top E_1) + P(DD^\top - B\Xi B^\top - \frac{1}{\epsilon}B\Phi^\top\Phi B^\top)P + E_1^\top(I - E_2\Xi E_2^\top)E_1 + \epsilon I = 0 \quad (2.4)$$

が正定値対称行列 P を解に持つとき、不確実なシステム (2.1) は線形制御で 2 次可安定である。またこのとき、状態フィードバック制御は

$$u(t) = -(\{\frac{1}{2\epsilon}\Phi^\top\Phi + \Xi\}B^\top P + \Xi E_2^\top E_1)x(t) \quad (2.5)$$

で与えられる。逆に、システム (2.1) が線形制御で 2 次可安定ならば、ある $\epsilon^* > 0$ が存在して、任意の $0 < \epsilon < \epsilon^*$ となる ϵ に対し、式 (2.4) は $(A - B\Xi E_2^\top E_1 + (DD^\top - B\Xi B^\top - \frac{1}{\epsilon}B\Phi^\top\Phi B^\top)P_0)$ が漸近安定であるような唯一の対称行列解 P_0 を持ち、更に P_0 は正定値である。

ノルム有界型で時変な不確かさを持つ線形システムのロバスト安定化

式 $(A - B\Xi E_2^\top E_1 + (DD^\top - B\Xi B^\top - \frac{1}{\epsilon} B\Phi^\top \Phi B^\top)P_0)$ が漸近安定となる解 P_0 は**安定な解**と呼ばれ，存在すれば一意である．

定理 2.3 は，システム (2.1) が動的でない状態フィードバックで 2 次可安定であることの必要十分条件を与えている．また，入力行列，状態行列に不確かさが含まれないとき，定理 (2.3) はそれぞれ Petersen の与えた結果と一致する．

ノルム有界型で時変な不確かさを持つ線形システムのロバスト安定化

小さなゲインに対する不確実な線形自律システムの2次安定性を考える:

$$\dot{x}(t) = (A_0 + DF(t)E)x(t), \|F(t)\| \leq 1 \quad (\Sigma)$$

定理 2.7

システム (Σ) が2次安定であることは, 次の2つの条件を満たすことと同値である.

(2.7i) A_0 は安定行列である.

(2.7ii) $\|E(sI - A_0)^{-1}D\|_\infty < 1$

系 2.8

行列の集合 $\mathbb{A} := \{A = A_0 + DFE \mid F \text{ は実行列}, \|F\| \leq 1\}$ を考える. このとき, ある正定値行列 P が存在して, 任意の $A \in \mathbb{A}$ に対して $A^\top P + PA < 0$ が成り立つことと, (2.7i), (2.7ii) が成り立つことは同値である.

出力フィードバックによる 2 次可安定性

次に，これまでの結果を使って出力フィードバックによる 2 次安定化問題の解を与える．次のような線形システムを考える：

$$\dot{x}(t) = (A + \Delta A(t))x(t) + (B + \Delta B(t))u(t) \quad (3.1a)$$

$$y(t) = Cx(t)\Delta A(t)\Delta B(t) = DF(t)E_1E_2, \|F(t)\| \leq \rho \quad (3.1b)$$

ただし， $x(t) \in \mathbb{R}^n$ は状態， $u(t) \in \mathbb{R}^m$ は制御入力， $y(t) \in \mathbb{R}^k$ は出力である．また， $F(t)$ はノルム有界な不確かさを表す行列である．システムの形は (2.1) と同じだが，今回はすべての状態が可則とは限らない．ノミナルシステムは $F(t) = 0$ で与えられる．

定義 3.3

ある線形時不変なコントローラ $K(s)$ が存在して、 $u = -K(s)y$ のとき、 $\|F(t)\| \leq \rho$ となる任意の不確かさ $F(t)$ に対して閉ループが2次安定となるとき、システム (3.1) は **(線形出力フィードバックで)2次安定** であるという。

また、任意の $\rho > 0$ に対して、ある線形時不変なフィードバックコントローラ $K(s)$ が存在して、 $u = -K(s)y$ のとき、 $\|F(t)\| \leq \rho$ となる任意の不確かさ $F(t)$ に対して閉ループが2次安定となるとき、システム (3.1) は **(線形出力フィードバックで)完全2次安定** であるという。

出力フィードバックによる2次安定化問題は不確かなシステムにおいては解かれていなかったが、定理 2.7 を用いると、明らかに一般的な H^∞ 最適化による手法で解くことができる。実際、定理 2.7 の応用として次の定理 3.4 が得られる。

出力フィードバックによる 2 次可安定性

定理 3.4

$H_0(s) := (E_1 - E_2 K(s)C)(sI - A + BK(s)C)^{-1}D$ とし ,
 $\gamma_0 := \inf\{\|H_0(S)\|_\infty \mid K(s) \in \mathbb{S}\}$ とする . ただし , \mathbb{S} は (3.1) のノミナルシステムを内部安定にする実有理行列 $K(s)$ 全体の集合である . いま , $\rho > 0$ が与えられたとする . このとき , $\gamma_0 < \frac{1}{\rho}$ であるとき , またそのときに限り , 不確実なシステム (3.1) は動的線形出力フィードバックで 2 次可安定である .

系 3.5

$H_0(s) := (E_1 - E_2 K(s)C)(sI - A + BK(s)C)^{-1}D$ とし ,
 $\gamma_0 := \inf\{\|H_0(S)\|_\infty \mid K(s) \in \mathbb{S}\}$ とする . このとき , $\gamma_0 = 0$ であるとき , またそのときに限り , システム (3.1) は動的線形出力フィードバックで完全 2 次可安定である .

本論文の成果

本論文のメインテーマは、不確実なシステムの2次安定化による時間領域の結果と、 H^∞ 最適化による周波数領域の結果の相互の関係を見ることであった。これらの関係は、定理2.7、定理3.4によって見ることもできた。この関係は1960年代から知られていたが、2次安定化による時間領域と、 H^∞ 最適化による周波数領域の論文ではあまり注目されていなかった。いま、再びこれらの関係を見ることで、双方の分野でより価値が認められるようになることが期待される。実際、多くの2次安定化の結果は、 H^∞ 最適化の特別な場合と見ることができる。