

アドバンスドコントロール課題（レポート）

千葉工業大学 先進工学部 未来ロボティクス学科

20C1015 今井悠月

問 1

$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -5 & -6 \end{bmatrix}$, $B = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ のシステムに対して, 最適レギュレータを設計してください.

なお, $Q = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$, $R = 1$ とします.

以下のコマンドを入力してヘルプを見ながら最適レギュレータの状態フィードバック係数ベクトルを求めてください.

help lqr

解答

help lqr を参照の元, コードを作成し, 実行した結果は以下の図 1 のようになった.

講義内での手計算によって求めた結果と同様になったため, 正しく最適レギュレータを設計できたといえる.

```
yuzuki > octave > C homework.m
pkg load control

A = [0 1; -5 -6];
B = [0; 1];
Q = [1 0; 0 1];
R = 1;

[K, P] = lqr(A, B, Q, R);

K
P
```

(a) 作成したコード

```
octave:3> homework
K =

    0.099020    0.099020

P =

    1.099020    0.099020
    0.099020    0.099020
```

(b) コード実行結果

図 1: 最適レギュレータの設計及び状態フィードバック係数ベクトルを求めるコード

問 2

初期値 $x_0 = [1; 0]$ として, 時間応答のグラフも求めてください.

解答

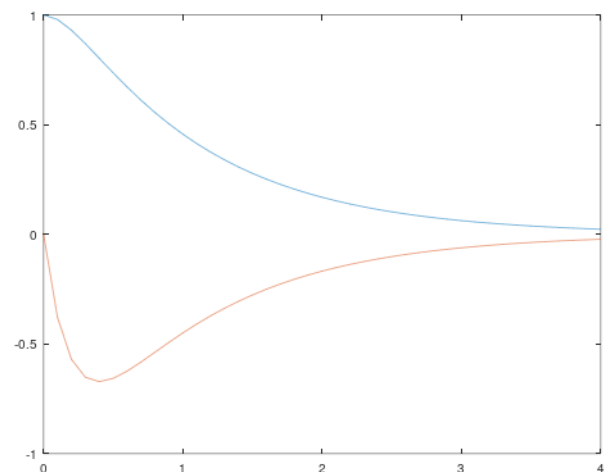
上記で求めた, 最適レギュレータの状態フィードバック係数ベクトルを適用した時間応答のグラフは以下の図 2 のようになった.

```
yuzuki > octave > C test2.m
pkg load control

A = [0 1; -5 -6];
B = [0; 1];
Q = [1 0; 0 1];
R = 1;
[K, P] = lqr(A, B, Q, R);

x0 = [1; 0]
t = 0: 0.1: 4
i = 0
for n = t
    i = i + 1
    x = expm((A - B*K) * n) * x0
    x1(i) = x(1)
    x2(i) = x(2)
endfor
plot(t, x1, t, x2)
```

(a) 作成したコード



(b) 時間応答のグラフ (コード実行結果)

図 2: 状態フィードバック係数ベクトル適用後の時間応答

ここで, 最適レギュレータの設計により求めた, 状態フィードバック係数ベクトルを適用する前 (演習 4) の時間応答のグラフを以下の図 3 に示す.

図 2 と図 3 の時間応答のグラフを比較すると, 最適レギュレータの設計によって求めた状態フィードバック係数ベクトルの適用後と適用前でグラフの概形が同じである.

このことから, 単純に状態フィードバック係数ベクトルを適用するだけでは, 望むような応答を得ることはできず, システムによって適切な Q と R の値を設定することが必要であるとわかる.

```

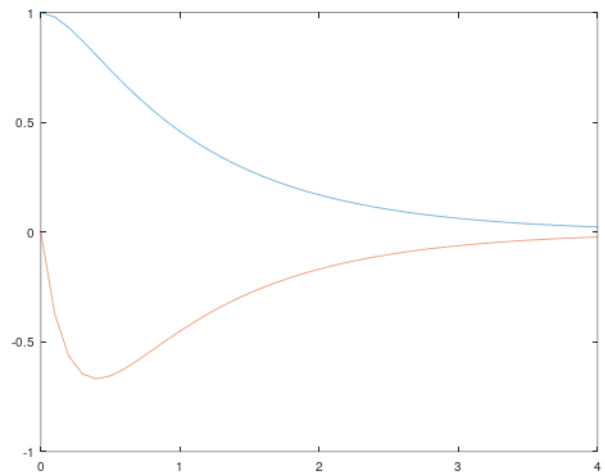
> yuzuki > octave > C test.m
pkg load control

A = [0 1; -5 -6];

x0 = [1; 0]
t = 0: 0.1: 4
i = 0
for n = t
    i = i + 1
    x = expm(A * n) * x0
    x1(i) = x(1)
    x2(i) = x(2)
endfor
plot(t, x1, t, x2)

```

(a) 講義内の演習 4 で作成したコード



(b) 時間応答のグラフ (コード実行結果)

図 3: 状態フィードバック係数ベクトル適用前の時間応答

問 3

また, Q, R をどのような値にするとより早く収束するか.
 いくつか Q, R の組に対する応答を示しながら解説せよ.