

4. Подиновский В. В., Ногин В. Д. Парето-оптимальные решения многокритериальных задач. М., 1982.

5. Дубов Ю. А., Травкин С. И., Якимец В. Н. Многокритериальные модели формирования и выбора вариантов систем. М., 1986.

6. Колмогоров А. Н., Фомин С. В. Элементы теории функций и функционального анализа. М., 1972.

Поступила в редакцию 12.01.95.

УДК 62-50

Г. П. РАЗМЫСЛОВИЧ

АЛГОРИТМ ВЫЧИСЛЕНИЯ ПЕРЕДАТОЧНОЙ МАТРИЦЫ ДЛЯ СИНГУЛЯРНЫХ СИСТЕМ С ЗАПАЗДЫВАНИЕМ

For descriptor systems with delay in state, i. e. for systems of the form $A_0\dot{x}(t) = Ax(t) + A_1x(t-h) + Bu(t)$, the problem of computing the transfer matrix has been solved. The final expression is suitable for computer use.

Рассмотрим не разрешенную относительно производной систему управления вида:

$$A_0\dot{x}(t) = Ax(t) + A_1x(t-h) + Bu(t), t \geq 0, \quad (1)$$

$$x_0(\cdot) = \{x(t) = \varphi(t), -h \leq t < 0, x(0) = x_0\}, \quad (2)$$

с выходом $y(t) = Cx(t)$, $t \geq 0$, где $x \in R^n$, $u \in R^m$, $y \in R^l$; A_0, A, A_1, B, C — заданные матрицы соответствующих размерностей; $h(h > 0)$ — запаздывание; $\varphi(t)$ — кусочно-непрерывная n -вектор функция; x_0 — заданный n -вектор.

Если матрица A_0 является сингулярной, т. е. $\det A_0 = 0$, то система (1) называется дескрипторной или сингулярной. Системы такого типа возникают во многих технических областях, как, например, теория электрических цепей, теория сингулярно возмущенных систем, композитных систем и т. д. Наиболее полная библиография по таким системам содержится в работе [1].

Согласно [2, 3], пара $(x_0(\cdot), Bu(t))$, состоящая из начального состояния (2) и неоднородности $Bu(t)$, $t \geq 0$, называется допустимой, если система (1), (2) имеет хотя бы одно решение $x(t)$, $t \geq 0$. Если для каждой допустимой пары система (1) имеет единственное решение, то она является совместной. Доказано [3], что система (1) совместна тогда и только тогда, когда тройка матриц (A_0, A, A_1) является регулярной, т. е. существует число $\lambda^* \in \mathbb{C}$ такое, что матрица $\Omega(\lambda^*) = \lambda^* A_0 + A + A_1 \exp(-\lambda^* h)$ является невырожденной.

В данной работе для совместной системы (1) предлагается алгоритм, особенно удобный при использовании ЭВМ, построения матрицы $(pA_0 - A - A_1 \exp(-ph))^{-1}$, которая является одним из сомножителей, входящих в передаточную матрицу

$$G(p) = C(pA_0 - A - A_1 \exp(-ph))^{-1} B \quad (3)$$

системы (1) — (3). Как известно, передаточные матрицы широко применяются в теории автоматического регулирования [4] и являются одним из основных инструментов анализа системы (1) — (3) на устойчивость.

Для вычисления матрицы $(pA_0 - A - A_1 \exp(-ph))^{-1}$ поступаем следующим образом. Произвольно выберем число $\lambda^* \in \mathbb{C}$, но так, чтобы $\det \Omega(\lambda^*) \neq 0$ (это всегда можно сделать, ибо квазиполином $\det \Omega(\lambda)$ является ненулевым и его корни образуют множество меры нуль). Тогда

$$\begin{aligned} (pA_0 - A - A_1 \exp(-ph))^{-1} &= [(p + \lambda^*)A_0 - (\lambda^* A_0 + A + A_1 \exp(-\lambda^* h)) + \\ &+ (\exp(-\lambda^* h) - \exp(-ph))A_1]^{-1} = [(p + \lambda^*)\hat{A}_0 - I + (\exp(-\lambda^* h) - \\ &- \exp(-ph))\hat{A}_1]^{-1} \Omega^{-1}(\lambda^*), \end{aligned} \quad (5)$$

где $\hat{A}_0 = \Omega^{-1}(\lambda^*)A_0$, $\hat{A}_1 = \Omega^{-1}(\lambda^*)A_1$, а I — единичная $n \times n$ -матрица. Так как матрица $\Omega(\lambda^*)$ является постоянной, то с точки зрения вычислений нахождение матрицы $\Omega^{-1}(\lambda^*)$ не представляет проблем. Для вычисления же матрицы

$$[(p+\lambda^*)\hat{A}_0 - I + (\exp(-\lambda^*h) - \exp(-ph))\hat{A}_1]^{-1} \quad (6)$$

воспользуемся методом Фадеева [5]. Введем обозначения:

$$\mu = p + \lambda^*, \quad \eta = \exp(-\lambda^*h) - \exp(-ph). \quad (7)$$

Тогда, следуя [6], матрица (6) может быть записана в виде

$$[(p+\lambda^*)\hat{A}_0 - I + (\exp(-\lambda^*h) - \exp(-ph))\hat{A}_1]^{-1} = [\mu\hat{A}_0 - I + \eta\hat{A}_1]^{-1} =$$

$$= -\mu^{-1}[\mu^{-1}I - (\hat{A}_0 + \mu^{-1}\eta\hat{A}_1)]^{-1} = \quad (8)$$

$$= -\frac{B_{n-1} + \sum_{i=0}^{n-2} \sum_{j=1}^{n-1} B_{ij} \mu^{n-i-j} \eta^{j-1}}{1 + \sum_{\alpha=0}^{n-1} \sum_{\beta=1}^{n-1} a_{\alpha\beta} \mu^{n+1-\alpha-\beta} \eta^{\beta-1}},$$

где $n \times n$ -матрицы B_{n-1} , B_{ij} и числа $a_{\alpha\beta}$ вычисляются рекуррентным образом по матрицам \hat{A}_0 , \hat{A}_1 :

$$\begin{cases} a_{n-1,1} = -\text{Sp}(\hat{A}_0 B_{n-1}), \\ a_{n-1,2} = -\text{Sp}(\hat{A}_1 B_{n-1}), \end{cases} \quad \begin{cases} B_{n-1} = I, \\ B_{n-2,1} = a_{n-1,1}I + \hat{A}_0 B_{n-1}, \\ B_{n-2,2} = a_{n-1,2}I + \hat{A}_1 B_{n-1}, \end{cases}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} a_{i1} = -\frac{1}{(n-i)} \text{Sp}(\hat{A}_0 B_{i1}), \\ a_{i2} = -\frac{1}{(n-i)} \text{Sp}(\hat{A}_0 B_{i,2} + \hat{A}_1 B_{i1}), \\ \dots \\ a_{ij} = -\frac{1}{(n-i)} \text{Sp}(\hat{A}_0 B_{ij} + \hat{A}_1 B_{i,j-1}), \\ \dots \\ a_{i,n+1-i} = -\frac{1}{(n-i)} \text{Sp}(\hat{A}_1 B_{i,n-i}), \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{l} B_{i-1,1} = a_{i1}I + \hat{A}_0 B_{i1}, \\ B_{i-1,2} = a_{i2}I + \hat{A}_0 B_{i2} + \hat{A}_1 B_{i1}, \\ \dots \\ B_{i-1,j} = a_{ij}I + \hat{A}_0 B_{ij} + \hat{A}_1 B_{i,j-1}, \\ \dots \\ B_{i-1,n+1-i} = a_{i,n+1-i}I + \hat{A}_1 B_{i,n-i}, \end{array} \right. \quad (9)$$

$$i = \overline{n-2, 1}, \quad j = \overline{2, n-i},$$

$$\left\{ \begin{array}{l} a_{01} = -\frac{1}{n} \text{Sp}(\hat{A}_0 B_{01}), \\ a_{02} = -\frac{1}{n} \text{Sp}(\hat{A}_0 B_{02} + \hat{A}_1 B_{01}), \\ \dots \\ a_{0n} = -\frac{1}{n} \text{Sp}(\hat{A}_0 B_{0n} + \hat{A}_1 B_{0,n-1}), \\ a_{0,n+1} = -\frac{1}{n} \text{Sp}(\hat{A}_1 B_{0n}). \end{array} \right.$$

Таким образом, на основании соотношений (5) — (9) получаем следующий результат:

$$(pA_0 - A - A_1 \exp(-ph))^{-1} = - \frac{\hat{B}_{n-1} + \sum_{i=0}^{n-2} \sum_{j=1}^{n-i} \hat{B}_{ij} \mu^{n-i-j} \eta^{j-1}}{1 + \sum_{\alpha=0}^{n-1} \sum_{\beta=1}^{n+1-\alpha} a_{\alpha\beta} \mu^{n+1-\alpha-\beta} \eta^{\beta-1}}, \quad (10)$$

$$\text{где } \hat{B}_{n-1} = B_{n-1} \Omega^{-1}(\lambda^*), \hat{B}_{ij} = B_{ij} \Omega^{-1}(\lambda^*), \\ i = 0, n-2, j = 1, n-i.$$

Отметим, наконец, что формула (10) не зависит от выбора числа $\lambda^* \in \mathbb{C}$.

П р и м е р. Рассмотрим систему (1) при условии, что

$$A_0 = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 2 & -2 \end{bmatrix}, \quad A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad A_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}. \quad (11)$$

Ясно, что дескрипторная система (1), (11) является совместной. Положим $\lambda^* = 0$. Тогда

$$\Omega^{-1}(\lambda^*) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}, \quad \hat{A}_0 = \begin{bmatrix} 2 & -2 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}, \quad \hat{A}_1 = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}.$$

Согласно рекуррентным формулам (9) имеем:

$$B_1 = I; \\ a_{11} = -3, a_{12} = 0, \\ a_{01} = 0, a_{02} = 2, a_{03} = 0; \quad B_{01} = \begin{bmatrix} -1 & -2 \\ -1 & -2 \end{bmatrix}, \quad B_{02} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}.$$

$$\text{Так как } \hat{B}_1 = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}, \quad \hat{B}_{01} = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ -2 & 1 \end{bmatrix}, \quad \hat{B}_{02} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix},$$

то на основании (10) окончательно получаем

$$(pA_0 - A - \exp(-ph)A_1)^{-1} = - \frac{\hat{B}_1 + (\hat{B}_{01}\mu + \hat{B}_{02}\eta)}{1 + a_{11}\mu + a_{12}\eta + a_{01}\mu^2 + a_{02}\mu\eta + a_{03}\eta^2} = \\ = \frac{1}{2p \exp(-ph) + p - 1} \begin{bmatrix} -2p & p + 1 \\ -2p + 1 & p - \exp(-ph) \end{bmatrix}.$$

Аналогичный результат, конечно, можно получить, используя прямую формулу [5]:

$$(pA_0 - A - \exp(-ph)A_1)^{-1} = \frac{\text{adj}(pA_0 - A - \exp(-ph)A_1)}{\det(pA_0 - A - \exp(-ph)A_1)}.$$

1. Габасов Р., Кириллова Ф. М., Асмькович И. К. Дескрипторные системы управления /Ин-т математики АН БССР. Мн., 1988.

2. Крахотко В. В., Размыслович Г. П. // Вестн. Белорус. ун-та. Сер. 1. 1988. № 2. С. 76.

3. Размыслович Г. П. // Материалы VI конф. математиков Беларуси. Гродно, 1992.

4. Резван В. Абсолютная устойчивость автоматических систем с запаздыванием. М., 1983.

5. Гантмахер Ф. Р. Теория матриц. М., 1988.

6. Rosenbrock Н. Н. State Space and Multivariable Theory. New York, 1970.