4

Lineární systémy (pokr.)

Miloš Schlegel

schlegel@kky.zcu.cz

Opakování: základní pojmy

1. Relace vstup-výstup libovolného spojitého lineárního stacionárního kauzálního systému lze vyjádřit ve tvaru

$$y(t)=\int_0^\infty h(t-\tau)u(\tau)d\tau=\int_0^\infty h(\tau)u(t-\tau)d\tau$$

kde $h(t)$ je tzv. váhová (neboli impulsní) funkce systému.

2. Laplaceova transformace: $\mathcal{L}\{h(t)\}=H(s)=\int_0^\infty h(t)e^{-st}dt,$

3. Inverzní Laplaceova Transformace: $\mathcal{L}^{-1}\{H(s)\}=h(t)=\frac{1}{2\pi j}\int_{c-j\infty}^{c+j\infty}H(s)e^{st}ds.$

4. Systém 1.řádu:

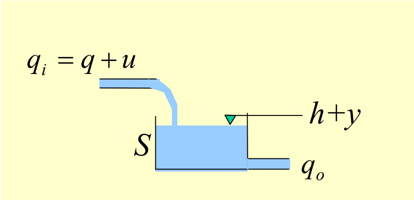
$$\dot{x}=ax+bu \qquad sX(s)=aX(s)+bU(s)$$

$$y=x \qquad Y(s)=X(s)$$

Systém 1.řádu je stabilní právě tehdy je-li $a<0$.

$$a=-\frac{1}{T},\quad b=\frac{K_0}{T} \qquad H(s)=\frac{Y(s)}{U(s)}=\frac{b}{s-a}=\frac{K_0}{Ts+1}$$

Opakování: lineární systém 1.řádu



Rovnovážný stav: $u = 0, \ y = 0$

Linearizovaný model:

$$T\dot{y} + y = K_0 u$$

$$c = \chi \frac{g}{\sqrt{2hg}}$$

$$T = \frac{S}{c}, \quad K_0 = \frac{1}{c}$$

Nelineární popis:

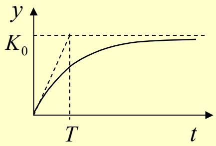
$$dy = \frac{(q_i - q_o)dt}{S}$$

$$\dot{y} = \frac{(q_i - q_o)}{S}$$

$$q_o = \chi\sqrt{2(h+y)g}$$

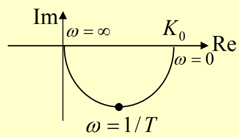
Přechodová char.

$$y(t) = K_0(1 - e^{-\frac{t}{T}})$$



Frekvenční char.

$$F(j\omega) = \frac{K_0}{Tj\omega + 1}$$



Přenos systému

Přenos systému je podíl obrazu výstupu ku obrazu vstupu za nulových počátečních podmínek:

$$\mathrm{L}\{y(t)\} = \mathrm{L}\left\{\int_0^\infty h(\tau)u(t-\tau)d\tau\right\}$$

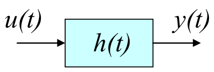
$$\int_0^\infty y(t)e^{-st}dt = \int_0^\infty \left\{\int_0^\infty h(\tau)u(t-\tau)d\tau\right\}e^{-st}dt$$

$$\xi = t - \tau \ \Rightarrow \ t = \tau + \xi \ \Rightarrow \ dt = d\xi$$

$$Y(s) = \int_0^\infty \left\{\int_0^\infty h(\tau)u(\xi)d\tau\right\}e^{-s\tau}e^{-s\xi}d\xi =$$

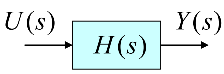
$$= \int_0^\infty h(\tau)e^{-s\tau}d\tau \int_0^\infty u(\xi)e^{-s\xi}d\xi = H(s)U(s)$$

časová oblast:



L ↓ ↑ L^{-1}

oblast obrazů:



$\Rightarrow$

$$H(s) = \left.\frac{Y(s)}{U(s)}\right|_{NPP}$$

$$Y(s) = H(s)U(s)$$

Příklad

Systém popsaný skalární lineární diferenciální rovnicí n-tého řádu s konstantními koeficienty:

$$a_n y^{(n)}(t) + a_{n-1} y^{(n-1)}(t) + \ldots + a_0 y(t) = b_m u^{(m)}(t) + b_{m-1} u^{(m-1)}(t) + \ldots + b_0 u(t)$$

$$NPP: \quad y(0) = y^{(1)}(0) = \ldots = y^{(n-1)}(0) = 0$$

Aplikováním Laplaceovy transformace obdržíme

$$a_n s^n Y(s) + a_{n-1} s^{n-1} Y(s) + \ldots + a_0 Y(s) = b_m s^m U(s) + b_{m-1} s^{m-1} U(s) + \ldots + b_0 U(s)$$

$$H(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{b_m s^m + b_{m-1} s^{m-1} + \ldots + b_0}{a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \ldots + a_0} = \frac{k \prod_{i=1}^{m} (s - z_i)}{\prod_{i=1}^{n} (s - p_i)}$$

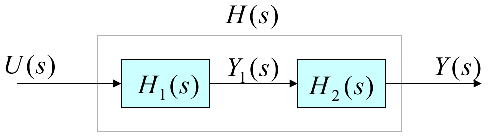
čísla $z_1, z_2, \ldots, z_m$ nazýváme nuly přenosu $H(s)$

čísla $p_1, p_2, \ldots, p_n$ nazýváme poly přenosu $H(s)$

(Odvoďte výše uvedeným způsobem přenosy bloků: integrátor, derivátor, systém 1.řádu, dopravní zpoždění)

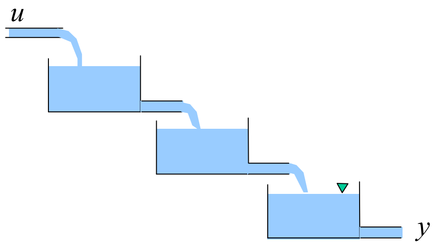
Seriové spojení

Přenos sériově spojených dvou bloků s přenosy $H_1(s), H_2(s)$ je přenos $H(s) = H_1(s) H_2(s)$.



$$Y_1(s) = H_1(s) U(s)$$
$$Y(s) = H_2(s) Y_1(s) = H_1(s) H_2(s) U(s)$$
$$H(s) = H_1(s) H_2(s)$$

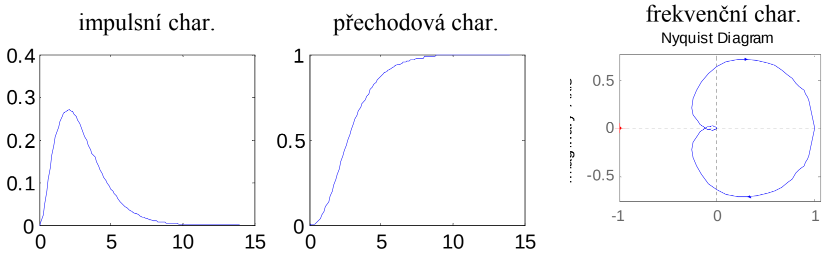
Sériové spojení (pokr.)



$$H_i(s) = \frac{K_0}{Ts+1}, \quad i = 1,2,3$$

$$H(s) = \frac{K_0^3}{(Ts+1)^3}$$

$$K_0 = 1; \quad T = 1;$$



* Výpočet charakteristik sériového spojení v programu MATLAB – Control Toolbox

Ukázka programování v jazyku MATLAM (m-soubor):

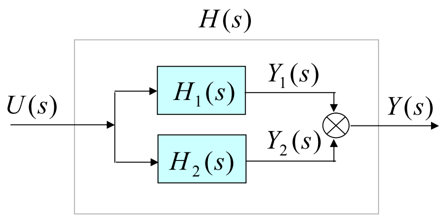
```
% imulsni charakteristika systemu utvoreneho seriovym spojenim
% tri stejnych systemu 1.radu s prenosem K0/(T*s+1)

K0=1;                           % staticke zesileni systemu 1.r.
T=1;                            % casova konstanta systemu 1.r.
citatel=[K0^3];                 % citatel prenosu serioveho spojeni
jmenovatel=[T^3 3*T^2 3*T 1];   % jmenovatel prenosu serioveho spojeni
H=tf(citatel,jmenovatel);       % prenos serioveho spojeni

[h t]=impulse(H);               % vypocet impulsni char.
plot(t,h);                      % vykresleni impulsni char.
[g t]=step(H);                  % vypocet prechodove char.
plot(t,g);                      % vykresleni prech. char.
nyquist(H);                     % vypocet + vykresleni frkvencni char.
```

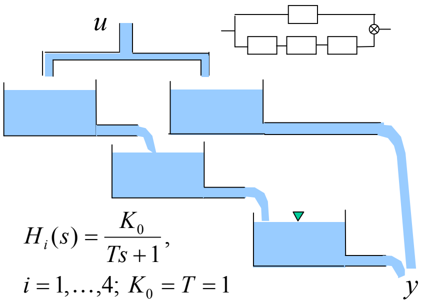
Paralelní spojení

Přenos paralelního spojených dvou bloků s přenosy $H_1(s), H_2(s)$ je přenos $H(s) = H_1(s) + H_2(s)$.



$$Y_1(s) = H_1(s)U(s)$$
$$Y_2(s) = H_2(s)U(s)$$
$$Y(s) = \{H_1(s) + H_2(s)\}U(s)$$

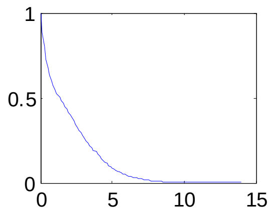
Sério-paralelní spojení (pokr.)



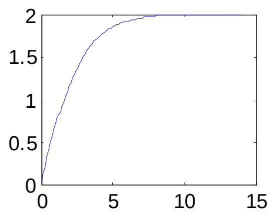
$$H_i(s) = \frac{K_0}{Ts+1},$$
$$i = 1,\ldots,4;\ K_0 = T = 1$$

$$H(s) = H_1(s) + H_2(s)H_3(s)H_4(s) =$$
$$= \frac{K_0}{Ts+1} + \frac{K_0^3}{(Ts+1)^3} =$$
$$= \frac{K_0(Ts+1)^2 + K_0^3}{(Ts+1)^3}$$
$$H(s) = \frac{K_0(T^2s^2 + 2Ts + K_0^2 + 1)}{T^3s^3 + 3T^2s^2 + 3Ts + 1}$$

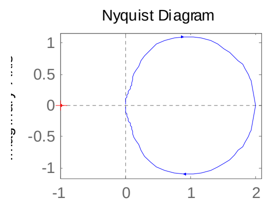
impulsní char.



přechodová char.



frekvenční char.



* Výpočet charakteristik sério-paralelního spojení v programu MATLAB – Control Toolbox

Ukázka programování v jazyku MATLAM (m-soubor):

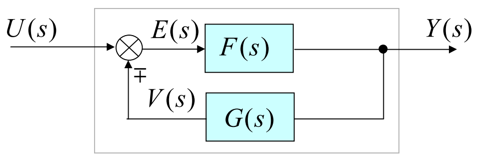
```
% charakteristiky serio-paralelniho spojeni ctyr stejnych systemu
% 1.radu s prenosem K0/(T*s+1)
K0=1;                       % staticke zesileni systemu 1.r.
T=1;                        % casova konstanta systemu 1.r.
citatel=[K0];               % citatel prenosu jedne nadoby
jmenovatel=[T 1];           % jmenovatel prenosu jedne nadoby
H1=tf(citatel,jmenovatel);  % prenos jedne nadoby
H=H1+H1^3;                  % prenos serio-paralelniho spojeni
[h t]=impulse(H);           % vypocet imp. char.
plot(t,h);                  % vykresleni imp. char.
[g t]=step(H);              % vypocet prechodove char.
plot(t,g);                  % vykresleni prech. char.
nyquist(H);                 % vypocet a vykresleni frekv. char.
```

Zpětnovazební spojení

Přenos zpětnovazebního spojených dvou bloků s přenosy $F(s), G(s)$,
kde $F(s)$ je přenos přímé větve a $G(s)$ je přenos zpětnovazební větve,
je přenos

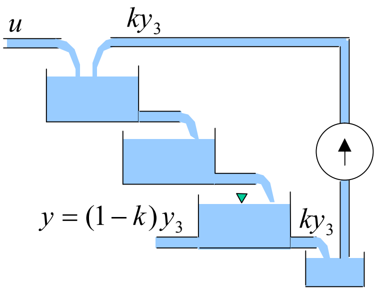
$$H(s) = \frac{F(s)}{1 \pm F(s)G(s)},$$

pro zápornou zpětnou vazbu platí znaménko plus



$$E(s) = U(s) \mp V(s)$$
$$V(s) = G(s)Y(s)$$
$$Y(s) = F(s)E(s) = F(s)U(s) \mp F(s)G(s)Y(s)$$
$$\left(1 \pm F(s)G(s)\right)Y(s) = F(s)U(s)$$
$$H(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{F(s)}{1 \pm F(s)G(s)}$$

Zpětnovazební spojení (pokr.)



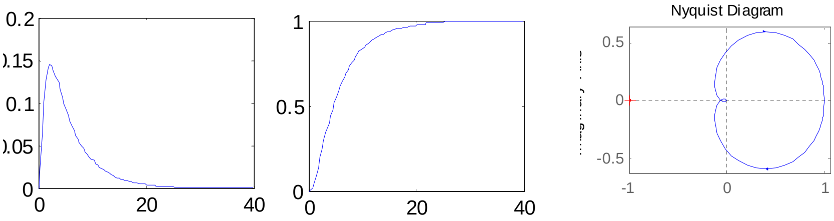
$$H_i(s) = \frac{K_0}{Ts+1}, \quad i = 1,2,3$$

$$K_0 = T = 1; \quad k = 0.5;$$

$$H(s) = \frac{(1-k)H_1^3(s)}{1-kH_1^3(s)} =$$

$$= \frac{(1-k)K_0^3}{T^3s^3 + 3T^2s^2 + 3Ts + 1 - kK_0^3}$$

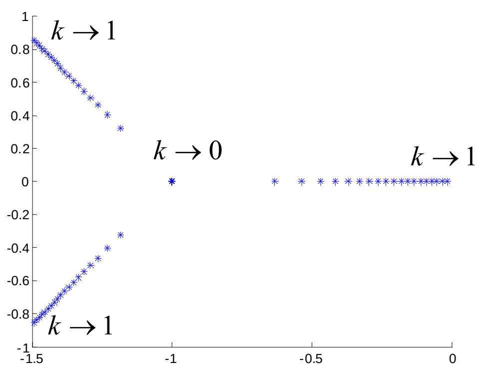
impulsní char. | přechodová char. | frekvenční char.



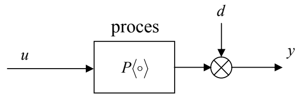
*Zpětnovazební spojení (pokr.)

Závislost pólů na parametru k ...

$$H(s) = \frac{(1-k)H_1^3(s)}{1-kH_1^3(s)} = \frac{(1-k)K_0^3}{T^3s^3 + 3T^2s^2 + 3Ts + 1 - kK_0^3}$$



Problém řízení



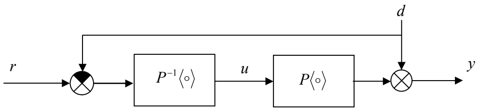
$y = P\langle u\rangle + d$

Proces chceme řídit vstupem *u* tak, aby výstup procesu *y* sledoval známou (požadovanou, referenční) funkci *r*.

$P\langle\circ\rangle$ je obecně nelineární operátor zobrazující vstupní funkci *u* na výstupní funkci $P\langle u\rangle$

d je funkce reprezentující poruchu

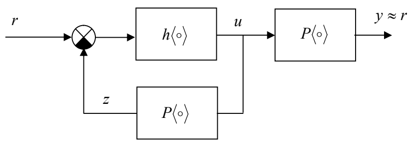
Naivní řešení inverzí



$$P\langle u\rangle = y - d$$
$$u = P^{-1}\langle y - d\rangle = P^{-1}\langle r - d\rangle$$

Každý regulátor musí v principu obsahovat model procesu aby mohl generovat inverzi procesu

Inverze procesu zpětnou vazbou s velkým zesílením



$$u = h\langle r - z\rangle = h\langle r - P\langle u\rangle\rangle$$
$$h^{-1}\langle u\rangle = r - P\langle u\rangle \qquad \Rightarrow$$
$$u = P^{-1}\langle r - h^{-1}\langle u\rangle\rangle$$

$$r - h^{-1}\langle u\rangle \approx r$$
$$\Downarrow$$
$$h^{-1}\langle u\rangle \quad je\ \ velmi\ \ malé$$
$$h\langle\circ\rangle \quad je\ \ velmi\ \ velké$$

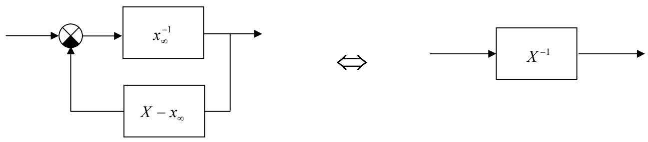
Lineární případ:

$$T(j\omega) = \frac{H(j\omega)}{1 + H(j\omega)P(j\omega)}$$

$$|H(j\omega)P(j\omega)| >> 1 \ \Rightarrow T(j\omega) \approx \frac{H(j\omega)}{H(j\omega)P(j\omega)} = \frac{1}{P(j\omega)} = P^{-1}(j\omega)$$

$$T(j\omega) \approx P^{-1}(j\omega) \quad na\ \ těch\ \ frekvencích\ \ pro\ \ které\ \ je\ \ |H(j\omega)| >> 1$$

Inverze minimálně fázového systému s relativním řádem 0



$$X(s) = \frac{b(s)}{a(s)}, \quad b \text{ je stabilní polynom, } \deg(a) = \deg(b)$$

$$x_\infty = \lim_{s \to \infty} X(s) \neq 0$$

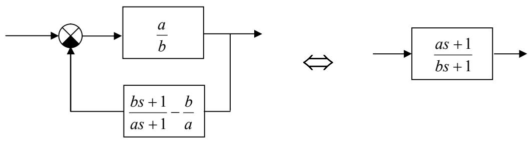
$$\frac{x_\infty^{-1}}{1 + x_\infty^{-1}(X - x_\infty)} = \frac{x_\infty^{-1}}{x_\infty^{-1} X} = X^{-1}$$

Příklad:

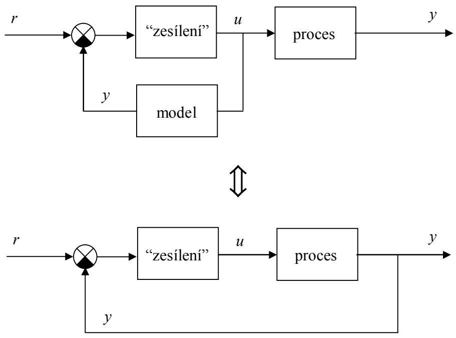
$$X(s) = \frac{bs+1}{as+1}$$

$$x_\infty = \frac{b}{a}$$

$\Rightarrow$

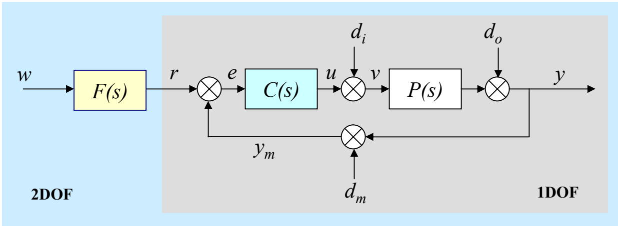


Přechod z řízení v otevřené smyčce na zpětnovazební



Horní schéma je ekvivalentní s dolním za předpokladu zcela přesného modelu procesu, stejného počátečního stavu procesu a za předpokladu, že na proces nepůsobí žádné poruchy.

Regulační smyčka s jedním a dvěma stupni volnosti

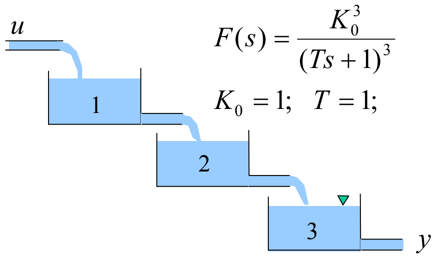


1DOF regulační smyčka s jedním stupněm volnosti

2DOF regulační smyčka s dvěma stupni volnosti

skutečné	nominální	
$L(s)=C(s)P(s)$	$L_0(s)=C(s)P_0(s)$	přenos otevřené smyčky
$d_o \to y: \quad S(s)=\dfrac{1}{1+L(s)}$	$S_0(s)=\dfrac{1}{1+L_0(s)}$	citlivostní funkce
$r \to y: \quad T(s)=\dfrac{L(s)}{1+L(s)}$	$T_0(s)=\dfrac{L_0(s)}{1+L_0(s)}$	komplementární citlivostní funkce
$d_i \to y: \quad S_i(s)=\dfrac{P(s)}{1+L(s)}=P(s)S(s)$	$S_{i0}(s)=\dfrac{P(s)}{1+L(s)}=P(s)S_0(s)$	citlivostní funkce poruchy na vstupu
$r \to u: \quad S_u(s)=\dfrac{C(s)}{1+L(s)}=C(s)S(s)$	$S_{u0}(s)=\dfrac{C(s)}{1+L_0(s)}=C(s)S_0(s)$	citlivostní funkce řízení

Návrh regulátoru hladiny

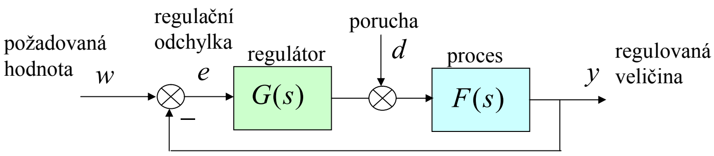


$$F(s)=\frac{K_0^3}{(Ts+1)^3}$$

$$K_0=1; \quad T=1;$$

Požadavky:

1. Hladina v třetí nádrži má být regulována přítokem do prvé nádrže na požadovanou hodnotu s vysokou přesností.
2. Požadavek (1) je splněn v ustáleném stavu i při skokových poruchách působících na řízený systém.



Problém návrhu regulátoru spočívá v nalezení vhodného přenosu $G(s)$.

Návrh regulátoru hladiny (pokr.1)

Nejprve proporcionální regulátor …

$$G(s) = K$$

$$F(s) = \frac{K_0^3}{(Ts+1)^3}, \quad K_0 = 1,\ T = 1$$

$$Q(s) = \frac{G(s)F(s)}{1+G(s)F(s)} = \frac{\dfrac{KK_0^3}{(Ts+1)^3}}{1+\dfrac{KK_0^3}{(Ts+1)^3}} = \frac{KK_0^3}{T^3s^3+3T^2s^2+3Ts+1+KK_0^3}$$

Základní požadavek na regulační smyčku je stabilita. Odtud plyne, že všechny póly přenosu $Q(s)$ musí ležet v levé polorovině komplexní roviny. Póly přenosu $Q(s)$ obdržíme řešením rovnice

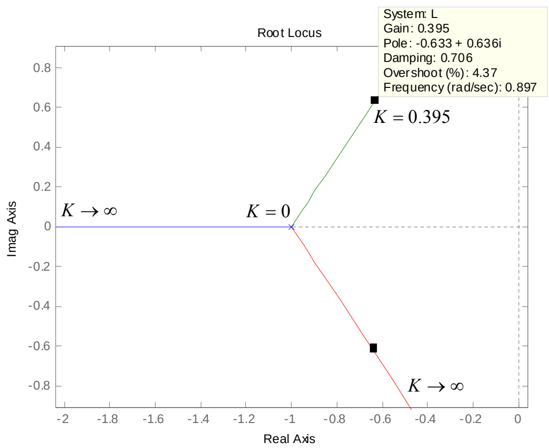
$$T^3s^3+3T^2s^2+3Ts+1+KK_0^3=0$$

$$s^3+3s^2+3s+1+K=0$$

Návrh regulátoru hladiny (pokr.2)

Jak závisí poloha pólů na zesílení regulátoru K ?

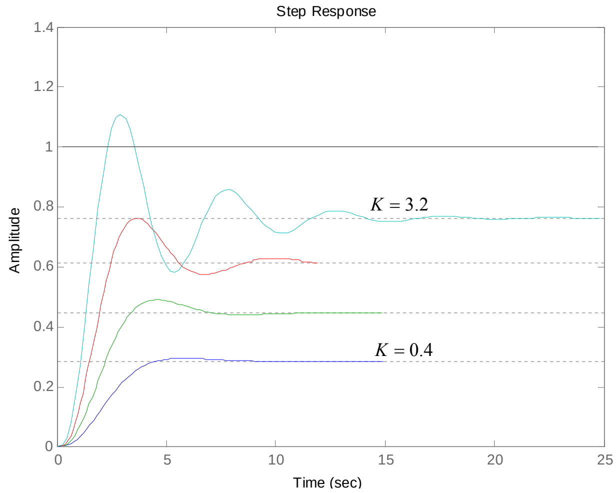
$$s^3+3s^2+3s+1+K=0$$




```
% MATLAB-vypocet
% geometrickeho mista
% korenu
L=H^3;
rlocus(L);
```

Návrh regulátoru hladiny (pokr.3)

Jak závisí přechodová charakteristika uzavřené smyčky na zesílení regulátoru K ?



Rozpor mezi přesností a stabilitou regulační smyčky u proporcionálního regulátoru nelze úspěšně vyřešit.

Návrh regulátoru hladiny (pokr.4)

Nyní zkusme PI (proporcionálně-integrační) regulátor …

$$G(s) = K\left(1+\frac{1}{T_i s}\right)$$

$$F(s) = \frac{K_0^3}{(Ts+1)^3}, \quad K_0 = 1,\ T = 1$$

$$Q(s) = \frac{G(s)F(s)}{1+G(s)F(s)} = \frac{K\left(1+\frac{1}{T_i s}\right)\frac{K_0^3}{(Ts+1)^3}}{1+K\left(1+\frac{1}{T_i s}\right)\frac{K_0^3}{(Ts+1)^3}} = \frac{K(T_i s+1)K_0^3}{T_i s(Ts+1)^3 + K(T_i s+1)K_0^3}$$

Póly přenosu $Q(s)$ obdržíme řešením rovnice

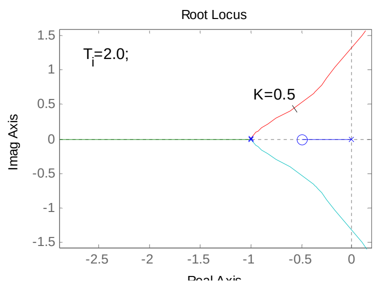
$$T_i s(Ts+1)^3 + K(T_i s+1)K_0^3 = 0$$

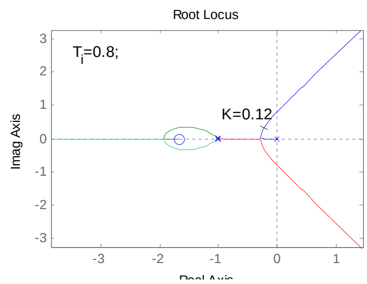
$$T_i\left(s^4+3s^3+3s^2\right)+T_i(1+K)s+K = 0$$

Návrh regulátoru hladiny (pokr.5)

Jak závisí poloha pólů na zesílení regulátoru K a integrační časové konstantě T_i ?

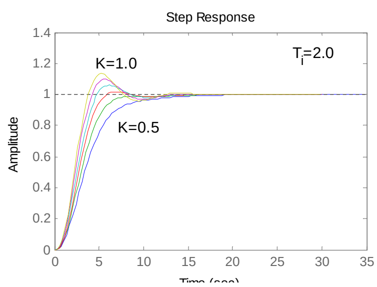
$$T_i\left(s^4+3s^3+3s^2\right)+T_i\left(1+K\right)s+K=0$$

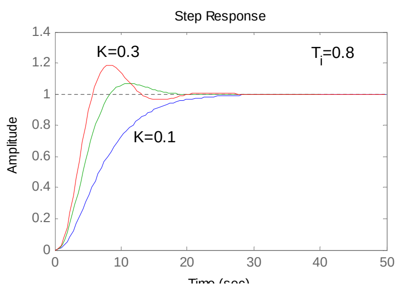




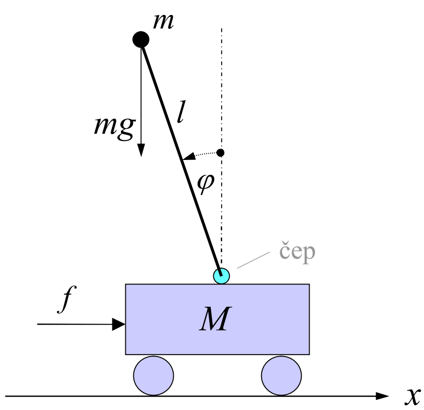
Návrh regulátoru hladiny (pokr.6)

Jak závisí přechodová charakteristika uzavřené smyčky na zesílení regulátoru K a integrační časové konstantě T_i ?





Inverzní kyvadlo na vozíku



m	hmota kyvadla
l	délka kyvadla
g	gravitační zrychlení
M	hmota vozíku
f	urychlovací síla
φ	úhel kyvadla
x	poloha vozíku
J	moment setrvačnosti kyvadla

Inverzní kyvadlo na vozíku (pokr.1)

Pohybové rovnice:

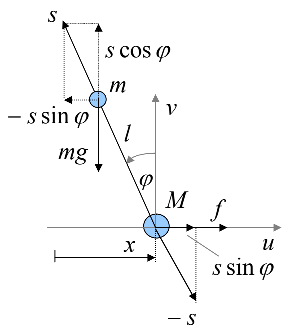
kyvadlo:

$$f_u = -s\sin\varphi = m\ddot{u}$$
$$f_v = s\cos\varphi - mg = m\ddot{v}$$
$$m\ddot{u} + s\sin\varphi = 0$$
$$m\ddot{v} - s\cos\varphi + mg = 0$$
$$m\ddot{u}\cos\varphi + s\sin\varphi\cos\varphi = 0$$
$$m\ddot{v}\sin\varphi - s\sin\varphi\cos\varphi + mg\sin\varphi = 0$$
$$m\ddot{u}\cos\varphi + m\ddot{v}\sin\varphi + mg\sin\varphi = 0$$

$$m\ddot{x}\cos\varphi - ml\ddot{\varphi} + mg\sin\varphi = 0$$

vozík:

$$M\ddot{x} = f + s\sin\varphi$$
$$M\ddot{x} = f - m\ddot{u}$$
$$(M+m)\ddot{x} + ml\dot{\varphi}^2\sin\varphi - ml\ddot{\varphi}\cos\varphi = f$$



vtahy mezi souřadnicemi:

$$u = x - l\sin\varphi$$
$$v = l\cos\varphi$$
$$\ddot{u} = \ddot{x} + l\dot{\varphi}^2\sin\varphi - l\ddot{\varphi}\cos\varphi$$
$$\ddot{v} = -l\dot{\varphi}^2\cos\varphi - l\ddot{\varphi}\sin\varphi$$

Inverzní kyvadlo na vozíku (pokr.2)

Odvození lineárního stavového modelu:

Vyjdeme z pohybových rovnic

$$m\ddot{x}\cos\varphi - ml\ddot{\varphi} + mg\sin\varphi = 0$$

$$(M+m)\ddot{x} + ml\dot{\varphi}^2\sin\varphi - ml\ddot{\varphi}\cos\varphi = f.$$

Linearizací v nestabilním rovn. bodě obdržíme:

$$m\ddot{x} - ml\ddot{\varphi} = -mg\varphi$$

$$(M+m)\ddot{x} - ml\ddot{\varphi} = f$$

po úpravě:

$$\ddot{x} = \frac{mg}{M}\varphi + \frac{f}{M}$$

$$\ddot{\varphi} = \frac{(M+m)g}{Ml}\varphi + \frac{f}{Ml}$$

Zaveďme stavové proměnné:

$x_1 = x$ poloha vozíku

$x_2 = \dot{x}$ rychlost vozíku

$x_3 = \varphi$ úhel kyvadla

$x_4 = \dot{\varphi}$ úhlová rychlost kyvadla

Nyní již snadno obdržíme stav. model:

$$\dot{x}_1 = x_2$$

$$\dot{x}_2 = \frac{mg}{M}x_3 + \frac{1}{M}f$$

$$\dot{x}_3 = x_4$$

$$\dot{x}_4 = \frac{(M+m)g}{Ml}x_3 + \frac{1}{Ml}f$$

Inverzní kyvadlo na vozíku (pokr.3)

Maticová forma stavového modelu:

$$\frac{d}{dt}\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & mg/M & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & (M+m)g/Ml & 0 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1/M \\ 0 \\ 1/Ml \end{bmatrix} f$$

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{Ax} + \mathbf{bf} \quad \equiv \quad (\mathbf{A}, \mathbf{b})$$

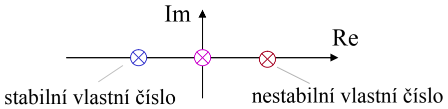
$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & mg/M & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & (M+m)g/Ml & 0 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1/M \\ 0 \\ 1/Ml \end{bmatrix}$$

Inverzní kyvadlo na vozíku (pokr.4)

Vlastnosti stavového modelu:

Systém (A,b) je nestabilní

$$\sigma(\mathbf{A}) = \left\{0,0,\pm\sqrt{\frac{(M+m)g}{Ml}}\right\}$$



Systém (A,b) je řiditelný.

Matice řiditelnosti má plnou hodnost, tj.

$$rank\begin{bmatrix}\mathbf{b} & \mathbf{Ab} & \mathbf{A}^2\mathbf{b} & \mathbf{A}^3\mathbf{b}\end{bmatrix} = 4$$

Inverzní kyvadlo na vozíku (pokr.5)

Stavová zpětná vazba:

Problém přiřazení pólů: nalezni stavovou zpětnou vazbu **k** ve tvaru

$$\mathbf{f} = \mathbf{kx} = k_1x_1 + k_2x_2 + k_3x_3 + k_4x_4$$

tak, že

$$\sigma(\mathbf{A}+\mathbf{bk}) = \{\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4\}$$

kde $\lambda_1, \ldots, \lambda_4$ jsou vhodná komplexní čísla (návrhové parametry)

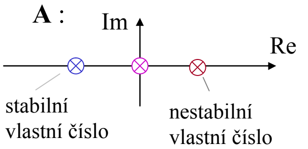
tak, že

$$\operatorname{Re}\lambda_i < 0 \quad i = 1,\ldots,4$$

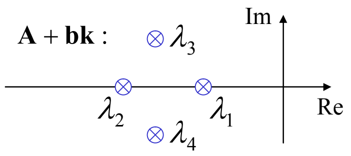
Věta: Jestliže je system (**A,b**) řiditelný, potom pro libovolnou symetrickou množinu $\{\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4\}$ existuje stavová zpětná vazba **k** taková, že

$$\sigma(\mathbf{A}+\mathbf{bk}) = \{\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4\}$$

$\mathbf{A}$:



$\mathbf{A}+\mathbf{bk}$:



Inverzní kyvadlo na vozíku (pokr.6)

Výpočet stavové zpětné vazby:

$$\sigma(\mathbf{A} + \mathbf{bk}) = \{\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4\} \qquad (*)$$

$$\Updownarrow$$

$\mathbf{A} + \mathbf{bk}$ je podobná matici $\mathbf{L} = diag\{\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4\}$

$$\Updownarrow$$

$\exists \mathbf{T}$ regulární $\mathbf{T}^{-1}(\mathbf{A} + \mathbf{bk})\mathbf{T} = \mathbf{L}$

$$\mathbf{AT} + \mathbf{bkT} - \mathbf{TL} = 0$$

$$\mathbf{AT} - \mathbf{TL} + \mathbf{bh} = 0, \quad \mathbf{h} = \mathbf{kT}$$

Jestliže $\mathbf{T}$ je regulární řešení maticové rovnice

$$\mathbf{AT} - \mathbf{TL} + \mathbf{bh} = 0, \quad \mathbf{h} = [1 \quad 1 \quad 1 \quad 1],$$

potom vektor zesílení $\mathbf{k} = \mathbf{hT}^{-1}$ splňuje podmínku (*), neboť

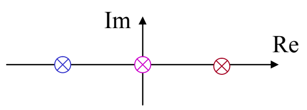
$$(\mathbf{A} + \mathbf{bk})\mathbf{T} = (\mathbf{A} + \mathbf{bhT}^{-1})\mathbf{T} = \mathbf{AT} + \mathbf{bh} = \mathbf{TL}$$

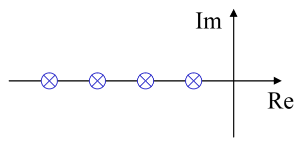
Inverzní kyvadlo na vozíku (pokr.7)

Příklad:

$$m = 0.1kg, \quad M = 2kg, \quad l = 0.5m, \quad g = 9.81m/s^2$$

$$\sigma(\mathbf{A}) = \{0,0,-4.53,4.53\} \qquad \sigma(\mathbf{A} + \mathbf{bk}) = \{-4,-3,-2,-1\}$$





$$\mathbf{k} = [2.44 \quad 5.10 \quad -56.8 \quad -12.5]$$

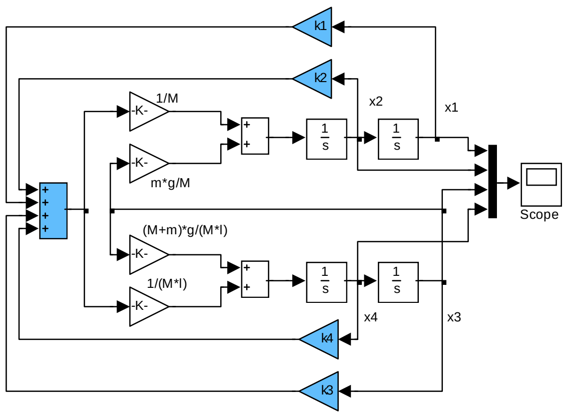
Inverzní kyvadlo na vozíku (pokr.8)

Výpočet stavové zpětné vazby v MATLABu:

```
% inverzni kyvadlo na voziku - vypocet stabilizujici stavove zpetne vazby
m=0.1;                          % parametry
M=2.0;
l=0.5;
g=9.81;
A=[ 0 1 0               0;      % stavovy model
    0 0 m*g/M           0;
    0 0 0               1;
    0 0 (M+m)*g/(M*l) 0];
b=[0; 1/M; 0; 1/(M*l)];
L=diag([-1,-2,-3,-4]);          % pozadovane rozmisteni polu
h=[1 1 1 1];
% reseni maticove rovnice
T=lyap(A,-L,b*h)
k=h*inv(T)                      % stabilizujici stavova zpetna vazba
eig(A), eig(A+b*k)              % kontrola
```

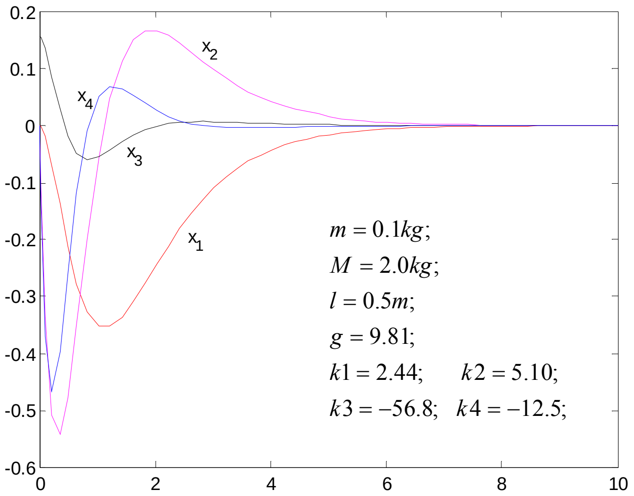
Inverzní kyvadlo na vozíku (pokr.9)

Simulace inverzního kyvadla na vozíku v programu Simulink:



Inverzní kyvadlo na vozíku (pokr.10)

Simulace inverzního kyvadla na vozíku v programu Simulink:



Interaktivní procvičení základních pojmů

http://www.jhu.edu/~signals/convolve/index.html

http://www.jhu.edu/~virtlab/virtlab.html