

Σύγχρονος Αυτόματος Έλεγχος

Γενική περιγραφή συστήματος:

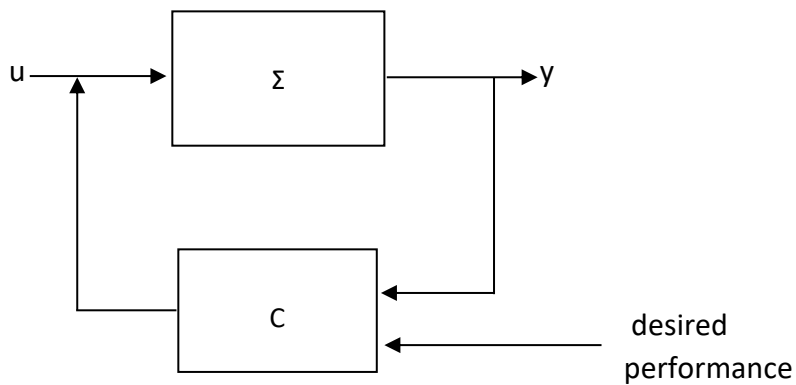
$$\dot{x} = Ax + Bu$$

$$y = Cx + Du$$

Όπου

x	Διάνυσμα κατάστασης
u	Διάνυσμα εισόδου
y	Διάνυσμα εξόδου (μετρήσεων)
A, B, C, D	Σταθεροί πίνακες

Πρόβλημα σχεδιασμού ελεγκτή



Χρήσιμοι Ορισμοί/Ιδιότητες

x, y διανύσματα, A, B πίνακες

Ορισμός: Μέτρο διανύματος

$$|x| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_n^2}$$

Παράδειγμα:

$$x = \begin{bmatrix} 5 \\ 3 \\ -7 \end{bmatrix} \quad |x| = \sqrt{5^2 + 3^2 + (-7)^2}$$

$$x^T = [5 \ 3 \ -7]$$

$$|x| = |x^T|$$

Ιδιότητα: Ισχύει ότι:

$$x^T x = [x_1 \ x_2 \ x_3] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = [x_1^2 + x_2^2 + x_3^2]$$

άρα

$$\sqrt{x^T x} = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2} = |x|$$

Ορισμός: Ανάστροφος πίνακα

Παράδειγμα:

$$A = \begin{bmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \alpha_{13} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \alpha_{23} \end{bmatrix}, \quad 2 \times 3 \text{ πίνακας}$$

$$A^T = \begin{bmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{21} \\ \alpha_{12} & \alpha_{22} \\ \alpha_{13} & \alpha_{23} \end{bmatrix}, \quad 3 \times 2 \text{ πίνακας}$$

Ιδιότητα: Ισχύει ότι:

$$(AB)^T = A^T B^T$$

Παράδειγμα:

Έστω

$$B = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \\ b_{31} & b_{32} \end{bmatrix}$$

$$(AB)^T = A^T B^T = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{21} & b_{31} \\ b_{12} & b_{22} & b_{32} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{21} \\ \alpha_{12} & \alpha_{22} \\ \alpha_{13} & \alpha_{23} \end{bmatrix}$$

Ορισμός: Μέτρο πίνακα

$$A = \begin{bmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} \\ \alpha_{31} & \alpha_{32} \end{bmatrix}$$

$$|A| = \max\{|\alpha_1|, |\alpha_2|\}$$

$$\alpha_1 = \begin{bmatrix} \alpha_{11} \\ \alpha_{21} \\ \alpha_{31} \end{bmatrix} \quad \alpha_2 = \begin{bmatrix} \alpha_{12} \\ \alpha_{22} \\ \alpha_{32} \end{bmatrix}$$

Εναλλακτικά

$$\alpha_1 = [\alpha_{11} \ \alpha_{12}] \quad |\alpha_1|$$

$$\alpha_2 = [\alpha_{21} \ \alpha_{22}] \quad |\alpha_2|$$

$$\alpha_3 = [\alpha_{31} \ \alpha_{32}] \quad |\alpha_3|$$

$$|A| = \max\{|\alpha_1|, |\alpha_2|, |\alpha_3|\}$$

Παράδειγμα:

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 5 & -7 \\ 8 & 2 \end{bmatrix}$$

$$|\alpha_1| = \sqrt{3^2 + 5^2 + 8^2}$$

$$|\alpha_2| = \sqrt{4^2 + (-7)^2 + 2^2}$$

$$|A| = \max\{|\alpha_1|, |\alpha_2|\} = |\alpha_1|$$

$$\alpha_1 = [\alpha_{11} \ \alpha_{12}] \quad |\alpha_1| = \sqrt{3^2 + 4^2}$$

$$\alpha_2 = [\alpha_{21} \ \alpha_{22}] \quad |\alpha_2| = \sqrt{5^2 + 7^2}$$

$$\alpha_3 = [\alpha_{31} \ \alpha_{32}] \quad |\alpha_3| = \sqrt{8^2 + 2^2}$$

$$|A| = \max\{|\alpha_1|, |\alpha_2|, |\alpha_3|\} = |\alpha_2|$$

Το μέτρο ενός πίνακα δεν ορίζεται μονοσήμαντα.

Ιδιότητα: Τριγωνική ιδιότητα

$$x^T y \leq \frac{1}{2}|x|^2 + \frac{1}{2}|y|^2$$

Ιδιότητες:

$$x^T y \leq |x^T y| \leq |x^T| |y| = |x| |y|$$

$$|AB| \leq |A| |B|, \quad A \leq |A|$$

Ορισμός: τετραγωνικός πίνακας

Αριθμός γραμμών=Αριθμός στηλών

Ορισμός: συμμετρικός πίνακας

$$a_{ij} = a_{ji} \quad \forall i \neq j$$

Παράδειγμα:

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 6 & 4 \\ 6 & 4 & 3 \\ 4 & 3 & 7 \end{bmatrix}$$

$$\alpha_{21} = \alpha_{12}$$

$$\alpha_{31} = \alpha_{13}$$

$$\alpha_{32} = \alpha_{23}$$

Ιδιότητα:

$$A = A^T$$

Ορισμός:

Θετικά ορισμένος – positive definite

- Τετραγωνικός
- Συμμετρικός
- $\forall x \neq 0 \quad x^T A x > 0$

Παράδειγμα:

$$A = \begin{bmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \alpha_{13} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \alpha_{23} \\ \alpha_{31} & \alpha_{32} & \alpha_{33} \end{bmatrix}$$

$$x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \neq 0, \text{ για να ισχύει πρέπει ένα τουλάχιστον από τα } x_1, x_2, x_3 \text{ να είναι } \neq 0$$

$$x^T A x = [x_1 \quad x_2 \quad x_3] \begin{bmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \alpha_{13} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \alpha_{23} \\ \alpha_{31} & \alpha_{32} & \alpha_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} > 0$$

Ορισμός:

Θετικά ημιορισμένος – semi definite

- Τετραγωνικός
- Συμμετρικός
- $\forall x \neq 0 \quad x^T A x \geq 0$

Παραδείγματα:

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 7 \end{bmatrix}, \quad x^T Ax = 3x_1^2 + 4x_2^2 + 7x_3^2 > 0 \quad (x \neq 0)$$

Οπότε ο A είναι θετικά ορισμένος.

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad x^T Ax = 3x_1^2 + 4x_2^2$$

$$\text{Για } x = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 5 \end{bmatrix} \neq 0 \text{ έχουμε } x^T Ax = 0$$

Οπότε ο A είναι θετικά ημιορισμένος.

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix},$$

$$x^T Ax = 3x_1^2 + 4x_2^2 - 2x_3^2$$

Σε αυτή την περίπτωση ο A δεν είναι ούτε θετικά ορισμένος, ούτε θετικά ημιορισμένος.