

Квитко А.Н. (Санкт-Петербургский государственный университет, Россия)

Об одном методе решения граничной задачи для нелинейной управляемой системы с учетом реально измеряемых величин

Объектом исследования является управляемая система обыкновенных дифференциальных уравнений

$$\dot{x} = f(x, u), \quad (1)$$

$$\text{где } x \in R^n; \quad u \in R^r, \quad r \leq n, \quad t \in [0, 1]; \quad f \in C^3(R^n \times R^r \times R^1; R^n), \quad (2)$$

$$f(0, 0) \equiv 0 \quad (3)$$

$$\text{rank}(B, AB, A^2B, \dots, A^{n-1}B) = n \quad (4)$$

$$A = \left\{ \frac{\partial f^i}{\partial x^j}(0, 0) \right\}, \quad i = 1, \dots, n, \quad j = 1, \dots, n; \quad B = \left\{ \frac{\partial f^i}{\partial u^j}(0, 0) \right\}, \quad i = 1, \dots, n, \quad j = 1, \dots, r.$$

$$\|x\| < C_1 \quad (5)$$

Предположим, что в каждый момент времени доступен измерению вектор $y \in R^m$, связанный с фазовым вектором x уравнением измерителя

$$y = g(x), \quad (6)$$

$$g \in C^2(R^n; R^m), \quad (7)$$

$$\text{rank} \{ \Gamma^*, A^* \Gamma^*, \dots, A^{*n-1} \Gamma^* \} = n \quad (8)$$

$$\Gamma = \left\{ \frac{\partial g^i}{\partial x^j}(0) \right\}; \quad i = 1, \dots, m, \quad j = 1, \dots, n.$$

Будем искать уравнение асимптотического наблюдателя в виде

$$\dot{\hat{x}} = f(\hat{x}, u) + K(t)(y - g(\hat{x})), \quad \hat{x} = (\hat{x}^1, \dots, \hat{x}^n)^* \quad (9)$$

В уравнении (9) $K(t)$ неизвестная матрица, \hat{x} - оценка фазового вектора

Задача. Найти матрицу $K(t)$ размерности $n \times m$ и управление $u(\hat{x}, t)$ так, чтобы решение системы (1),(9) удовлетворяло условиям

$$x(0) = 0, \quad \hat{x}(0) = \hat{x}_0 \quad x(t) \rightarrow x_1, \quad \hat{x}(t) \rightarrow \hat{x}_1 \quad \text{при } t \rightarrow 1, \quad (10)$$

где $x_1 = (x_1^1, \dots, x_1^n)^*$, $\hat{x}_0 = (\hat{x}_0^1, \dots, \hat{x}_0^n)^*$ заданные вектора.

Теорема. Пусть выполнены условия (2),(3),(4),(6),(7),(8). Тогда существует $\varepsilon_1 > 0$ такое, что

$$\forall x_1, \hat{x}_0 : \|x_1\| < \varepsilon_1, \|\hat{x}_0\| < \varepsilon_1$$

существует решение поставленной задачи, которое может быть получено после решения задачи стабилизации линейной нестационарной системы с экспоненциальными коэффициентами и последующим решением задачи Коши для вспомогательной системы обыкновенных дифференциальных уравнений.

Библиография

[1] Квитко А.Н. Об одном методе построения программных движений.// Прикл. Матем. и механ. 2001. Т.65. вып.3. с 392-399.