

## Критерий абсолютной устойчивости многосвязных импульсных систем с нестационарными характеристиками нелинейных элементов\*

Я. З. Цыпкин, М. С. Эпельман

В статье установлен весьма общий частотный критерий устойчивости многосвязных импульсных систем с нестационарными характеристиками нелинейных элементов. Использование обобщенной теоремы Бохнера и элементарных понятий функционального анализа позволило дать весьма простое его доказательство.

Сформулированный критерий содержит, в качестве частных случаев, критерии устойчивости многосвязных импульсных систем со стационарными и нестационарными характеристиками нелинейных элементов, полученные в предшествующих работах.

Рассмотрим многосвязную импульсную систему, содержащую сложную линейную непрерывную часть,  $M$  синфазно работающих импульсных элементов и  $M$  нелинейных элементов, характеристики которых, вообще говоря, зависят от времени, которая описывается векторным разностным уравнением

$$(1) \quad \mathbf{x}[n] = \mathbf{f}[n] - \sum_{m=0}^n \mathbf{w}[n-m] \Phi(\mathbf{x}[m], m).$$

Здесь приняты следующие обозначения:  $\mathbf{x}[n]$ ,  $\mathbf{f}[n]$ ,  $\Phi(\mathbf{x}[n], n)$  —  $M$ -мерные векторы ошибки, внешнего воздействия и характеристик нелинейных элементов, соответственно;  $\mathbf{w}[n]$  — квадратная ( $M \times M$ ) матрица импульсных характеристик линейной импульсной части (ЛИЧ), включающей импульсные элементы и сложную непрерывную часть.

Предположим, что ЛИЧ устойчива, тогда элементы матрицы  $\mathbf{w}[n]$  удовлетворяют условиям

$$(2) \quad \lim_{n \rightarrow \infty} w_{sr}[n] = 0, \quad (s, r = 1, 2, \dots, M);$$

предположим также, что характеристики нелинейных элементов при любом

\* Доклад, прочитанный на Международной конференции по многомерным и дискретным системам автоматического управления, г. Прага 9–12 июня 1965 г.

$n \geq 0$  принадлежат секторам  $(\alpha, k_{rr} - \alpha)$ , т. е. элементы вектора  $\Phi(x[n], n)$  удовлетворяют неравенствам

$$(3) \quad \Phi(0, n) = \mathbf{0}; \quad \alpha x_r^2[n] \leq \Phi_r(x_r[n], n) x_r[n] \leq (k_{rr} - \alpha) x_r^2[n],$$

где  $\alpha$  — сколь угодно малое положительное число, а  $k_{rr} > 0$  — элементы диагональной матрицы  $\mathbf{K}$ .

Будем далее говорить, что вектор  $\mathbf{f}[n]$  исчезающий, если его норма  $\|\mathbf{f}[n]\| = \max_r \|\mathbf{f}_r[n]\|$  с ростом  $n$  стремится к нулю таким образом, что

$$\sum_{n=0}^{\infty} \|\mathbf{f}[n]\| < \infty.$$

Если при любом исчезающем векторе внешнего воздействия  $\mathbf{f}[n]$  и любых характеристиках нелинейных элементов, в общем случае, нестационарных, принадлежащих секторам  $(\alpha, k_{rr} - \alpha)$ , вектор ошибки будет исчезающим, то будем называть многосвязную импульсную систему (1) абсолютно устойчивой.

Критерий абсолютной устойчивости многосвязной импульсной системы можно сформулировать в виде теоремы:

*Для того, чтобы многосвязная импульсная система с устойчивой ЛИЧ и характеристиками нелинейных элементов, принадлежащих секторам  $(\alpha, k_{rr} - \alpha)$ , была абсолютно устойчива, достаточно, чтобы существовало такое число  $\kappa$ , при котором*

$$(4) \quad \frac{1}{2}\{\mathbf{K}^* \mathbf{W}^*(j\bar{\omega}) + \mathbf{W}^{*T}(-j\bar{\omega}) \mathbf{K}^{\kappa}\} + \mathbf{K}^{\kappa-1} > 0, \quad 0 \leq \bar{\omega} < \pi;$$

т. е. эрмитова матрица, стоящая в левой части неравенства (4), является положительно определенной при любом  $\bar{\omega} \in [0, \pi)$ .

В (4)  $\mathbf{W}^*(j\bar{\omega})$  представляет собой матрицу частотных характеристик ЛИЧ, определяемой известным из теории  $D$ -преобразования [1] соотношением

$$(5) \quad \mathbf{W}^*(j\bar{\omega}) = D\{\mathbf{w}[n]_{q=j\bar{\omega}}\} = \sum_{n=0}^{\infty} e^{-j\bar{\omega}n} \mathbf{w}[n],$$

а  $T$  означает операцию транспонирования.

Для системы с одним импульсным элементом,  $M = 1$ , из (4) получаем после сокращения на  $\mathbf{K}^{\kappa}$  известный [2] результат

$$(6) \quad \frac{1}{2}\{\mathbf{W}^*(j\bar{\omega}) + \mathbf{W}^*(-j\bar{\omega})\} + \mathbf{K}^{-1} = \text{Re } \mathbf{W}^*(j\bar{\omega}) + \frac{1}{k} > 0.$$

Полагая в (4)  $\kappa = 0$ , будем иметь

$$(7) \quad \frac{1}{2}\{\mathbf{W}^*(j\bar{\omega}) + \mathbf{W}^{*T}(-j\bar{\omega})\} + \mathbf{K}^{-1} > 0.$$

Этот результат был получен Джури и Ли [3] на основе формулы Парсевала; он является обобщением (6) на случай многосвязных систем. Подобный же результат (правда, для равных секторов:  $k_{rr} = k$ ,  $r = 1, 2, \dots, M$ ) впервые был установлен Халанаем [4].

Наметим вкратце доказательство теоремы. Составим в силу уравнения (1) выражение

$$(8) \quad \sum_{n=0}^N \Phi^T(\mathbf{x}[n], n) \{K^\alpha \mathbf{x}[n] - K^{\alpha-1} \Phi(\mathbf{x}[n], n)\} = \\ = \sum_{n=0}^N \Phi^T(\mathbf{x}[n], n) K^\alpha \mathbf{f}[n] - \Gamma_x(N),$$

здесь

$$(9) \quad \Gamma_x(N) = \sum_{n=0}^N \sum_{m=0}^n \Phi^T(\mathbf{x}[n], n) \{K^\alpha \mathbf{w}[n-m] + \\ + K^{\alpha-1} \sigma[n-m]\} \Phi(\mathbf{x}[m], m).$$

В (8) и (9)  $N$  — целое число, а

$$\sigma[n-m] = \begin{cases} 1, & n = m, \\ 0, & n \neq m. \end{cases}$$

Если при всех  $N > 0$  выполняется условие

$$(10) \quad \Gamma_x(N) \geq 0,$$

то из (8) следует неравенство

$$(11) \quad \sum_{n=0}^N \Phi^T(\mathbf{x}[n], n) \{K^\alpha \mathbf{x}[n] - K^{\alpha-1} \Phi(\mathbf{x}[n], n)\} \leq \\ \leq \sum_{n=0}^N \Phi^T(\mathbf{x}[n], n) K^\alpha \mathbf{f}[n]. \quad (11)$$

Оценим с помощью норм левую часть неравенства (11) снизу, а правую — сверху.

$$(12) \quad \sum_{n=0}^N \Phi^T(\mathbf{x}[n], n) \{K^\alpha \mathbf{x}[n] - K^{\alpha-1} \Phi(\mathbf{x}[n], n)\} \geq A \sum_{n=0}^N \|\mathbf{x}[n]\|^2,$$

где

$$A = (\max_i k_{ii})^{\alpha-1} \alpha^2;$$

и

$$\sum_{n=0}^N \Phi^T(\mathbf{x}[n], n) K^\alpha \mathbf{f}[n] \leq B \sum_{n=0}^N \|\mathbf{x}[n]\|,$$

где

$$(13) \quad B = M(\max_i k_{ii})^\alpha \sup_i \|\mathbf{f}[n]\|.$$

Тогда (11) можно заменить более сильным неравенством

$$(14) \quad A \sum_{n=0}^N \|\mathbf{x}[n]\|^2 \leq B \sum_{n=0}^N \|\mathbf{x}[n]\|.$$

Из (14) следует, что норма  $\|\mathbf{x}[n]\|$  ограничена, а значит и ограничена  $\|\Phi(\mathbf{x}[n], n)\|$ . Следовательно,

$$(15) \quad \sum_{n=0}^N \Phi^T(\mathbf{x}[n], n) \mathbf{K}^x \mathbf{f}[n] < M \sum_{n=0}^N \|\Phi(\mathbf{x}[n], n)\| (\max_i k_{ii})^x \|\mathbf{f}[n]\| \leq \\ \leq M (\max_i k_{ii})^x \sup_n \|\Phi(\mathbf{x}[n], n)\| \cdot \sum_{n=0}^N \|\mathbf{f}[n]\|.$$

Но поскольку вектор  $\mathbf{f}[n]$  исчезающий, то ряд  $\sum_{n=0}^N \|\mathbf{f}[n]\|$  сходится, и поэтому правая часть неравенства (15), а значит и (11), всегда ограничена. Отсюда заключаем, что ограничены частные суммы ряда

$$(16) \quad \sum_{n=0}^N \Phi^T(\mathbf{x}[n], n) \{ \mathbf{K}^x \mathbf{x}[n] - \mathbf{K}^{x-1} \Phi(\mathbf{x}[n], n) \}.$$

Но в силу (3), каждый член этого ряда не отрицателен, поэтому ряд (16) сходится и его общий член стремится к нулю. Учитывая неравенство (12), заключаем, что вектор ошибки  $\mathbf{x}[n]$  исчезающий, и значит

$$(17) \quad \|\mathbf{x}[n]\| \rightarrow 0, \quad n \rightarrow \infty,$$

что и доказывает абсолютную устойчивость.

Для установления условий выполнимости неравенства (10), преобразуем его к виду:

$$(18) \quad \Gamma_x(N) = \sum_{m,n=1}^N \Phi^T(\mathbf{x}[n], n) \{ \mathbf{K}^x \hat{\mathbf{w}}[n-m] + \mathbf{K}^{x-1} \sigma[n-m] \} \cdot \\ \cdot \Phi(\mathbf{x}[m], m) \geq 0$$

где

$$(19) \quad \hat{\mathbf{w}}[n-m] = \frac{1}{2} [ \mathbf{K}^x \mathbf{w}[n-m] + \mathbf{w}[m-n] \mathbf{K}^x ].$$

Из (5), используя формулу обращения [1], имеем

$$\mathbf{w}[n] = \frac{1}{2\pi} \int_{-j\pi}^{j\pi} \mathbf{W}^*(j\bar{\omega}) e^{j\bar{\omega}n} d\bar{\omega},$$

в значит, учитывая (19)

$$(20) \quad \hat{\mathbf{w}}[n-m] = \frac{1}{2\pi} \int_{-j\pi}^{j\pi} \frac{1}{2} \{ \mathbf{K}^x \mathbf{W}^*(j\bar{\omega}) + \mathbf{W}^{*T}(-j\bar{\omega}) \mathbf{K}^x \} e^{j\bar{\omega}(n-m)} d\bar{\omega}.$$

528 Подставляя (20) в (18), после очевидных преобразований получаем

$$(21) \quad \Gamma_x(N) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} \sum_{n,m=0}^N \Psi^T(n) \left[ \frac{1}{2} \{ K^* W^*(j\bar{\omega}) + W^{*T}(-j\bar{\omega}) K^x \} + K^{x-1} \right] \overline{\Psi(m)} d\bar{\omega},$$

где

$$(22) \quad \Psi(n) = \Phi(x[n], n) e^{j\bar{\omega}n}.$$

Это условие будет выполняться, если эрмитова матрица (внутри квадратных скобок) будет положительно определенной (см. например, [5]), что и приводит к условию (4). Установленный критерий без труда обобщается на случаи: дополнительных ограничений, налагаемых на характеристики нелинейных элементов, [7], устойчивости процессов [8] и т. п. Мы здесь этих обобщений касаться не будем. Отметим лишь одну особенность приведенного критерия абсолютной устойчивости многосвязных систем. Каждому значению  $x$  соответствуют свои условия устойчивости. К сожалению задача определения  $x$ , при котором получаются наиболее широкие условия устойчивости данной системы, связана со значительными вычислительными трудностями.

(Поступило 24 июня 1965 г.)

#### ЛИТЕРАТУРА

- [1] Я. З. Цыпкин: Теория линейных импульсных систем. Москва 1963.
- [2] Я. З. Цыпкин; ДАН (1962) № 1, 145.
- [3] Е. И. Джури, Б. В. Ли; Автоматика и Телемеханика 26 (1965) № 5.
- [4] A. Halanay; C. R. Acad. Sc. Paris, t. 258 (1964).
- [5] Ю. А. Розанов: Стационарные случайные процессы. Москва 1963.
- [6] E. Jury, B. Lee; IEEE Trans. on Automatic Cont. AC-9 (1964), N 1.
- [7] Я. З. Цыпкин; ДАН (1964) № 5, 1955.
- [8] Я. З. Цыпкин; ДАН (1963) № 2, 1962.

Kritérium absolutní stability impulsových mnohoparametrových soustav s nestacionární charakteristikou nelineárních prvků

JA. Z. СУРКИН, M. S. ЕРЕЛ'МАН

V článku se definuje zcela obecné frekvenční kritérium stability impulsových mnohoparametrových soustav s nestacionárními charakteristikami nelineárních prvků. Použití zobecněné Bochnerovy věty a elementárních pojmů funkcionální analýzy dovolilo podat jeho velmi jednoduchý důkaz.

Formulované kritérium zahrnuje jako zvláštní případy i kritéria stability mnohoparametrových impulsových soustav se stacionárními i nestacionárními charakteristikami nelineárních prvků, která byla odvozena v předchozích pracích.

*Яков Зальманович Цыркин, доктор технических наук, профессор; Михаил Самуилович Эпельман, инженер, Институт автоматики и телемеханики АН СССР, Каланчевская 15а, Москва И-53, СССР.*