

Steuer- und Regelungstechnik

5. Übung

Victor Cheidde Chaim

13. Februar 2023

Universität der Bundeswehr München, LRT-15 Institut für Steuer- und Regelungstechnik

Aufgabe 5.1

Gegeben sei die Matrix A , berechnen Sie $\exp(At)$.

$$A = \begin{pmatrix} -4 & 0 & 0 \\ 3 & -4 & 1 \\ -3 & 0 & -4 \end{pmatrix}.$$

Eigenwerte: $\det(A - \lambda \text{id}) = 0$

$$\det(A - \lambda \text{id}) = \det \begin{pmatrix} -4-\lambda & 0 & 0 \\ 3 & -4-\lambda & 1 \\ -3 & 0 & -4-\lambda \end{pmatrix} = (-4-\lambda)^3 = 0 \rightarrow \boxed{\lambda = -4 \text{ (1, 2, 3)}}$$

EW - Verschiebungstrick

Aufgabe 5.1

$$A = \lambda \text{id} + (A - \lambda \text{id})$$

$$\lambda_{1,2,3} = -4,$$

$$\exp(At) = \exp((\lambda \text{id} + (A - \lambda \text{id}))t) = \underbrace{\exp(\lambda \text{id}t)}_{e^{\lambda t}} \cdot \underbrace{\exp((A - \lambda \text{id})t)}$$

$$\exp(\lambda \text{id}t) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(\lambda \text{id})^n t^n}{n!} = \text{id} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{\lambda^n t^n}{n!} = \text{id} e^{\lambda t} = \text{id} \cdot e^{-4t}$$

Eigenwerte: $A - \lambda \text{id} = \begin{bmatrix} -4 & 0 & 0 \\ 3 & -4 & 1 \\ -3 & 0 & -4 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} -4 & 0 & 0 \\ 0 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & -4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \\ -3 & 0 & 0 \end{bmatrix}$

$$\det((A - \lambda \text{id}) - \alpha \cdot \text{id}) = \det \begin{pmatrix} -\alpha & 0 & 0 \\ 3 & -\alpha & 1 \\ -3 & 0 & -\alpha \end{pmatrix} = -\alpha^3 = 0 \rightarrow \text{nilpotent!}$$

$$\exp((A - \lambda \text{id})t) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(A - \lambda \text{id})^n \cdot t^n}{n!}$$

Aufgabe 5.1

$$\exp((A - \lambda \text{id})t) = \text{id} + (A - \lambda \text{id})t + \frac{(A - \lambda \text{id})^2 t^2}{2} + \dots$$

$$(A - \lambda \text{id})^2 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \\ -3 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \\ -3 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad \parallel$$

$$(A - \lambda \text{id})^3 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \\ -3 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad \parallel \quad \mathbf{0}_{3 \times 3}$$

$$(A - \lambda \text{id})^m = \mathbf{0}, \quad m \geq 3.$$

$$\exp((A - \lambda \text{id})t) = \text{id} + (A - \lambda \text{id})t + \frac{(A - \lambda \text{id})^2 t^2}{2} \quad \parallel \parallel$$

Aufgabe 5.1

$$\exp((A - \lambda \text{id})t) = \text{id} + (A - \lambda \text{id})t + \frac{(A - \lambda \text{id})^2 \cdot t^2}{2} //$$

$$(A - \lambda \text{id}) = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \\ -3 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$(A - \lambda \text{id})^2 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\exp((A - \lambda \text{id})t) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 3t & 0 & t \\ -3t & 0 & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -\frac{3t^2}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3t - \frac{3t^2}{2} & 1 & t \\ -3t & 0 & 1 \end{bmatrix} //$$

Aufgabe 5.1

$$\exp((A - \lambda \text{id})t) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3t - \frac{3t^2}{2} & 1 & t \\ -3t & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\exp(\lambda \text{id}t) = \text{id} \cdot e^{-4t}$$

$$\exp(At) = \exp(\lambda \text{id}t) \exp((A - \lambda \text{id})t) = e^{-4t} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3t - \frac{3t^2}{2} & 1 & t \\ -3t & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\exp(At) = \begin{bmatrix} e^{-4t} & 0 & 0 \\ e^{-4t} (3t - \frac{3t^2}{2}) & e^{-4t} & t \cdot e^{-4t} \\ -3e^{-4t} t & 0 & e^{-4t} \end{bmatrix}$$

Aufgabe 5.2

Gegeben sei ein vom Parameter k abhängendes Polynom p durch $p(s) = s^3 + ks^2 + (1+k)s + \underline{6}$. Für welche Werte des Parameters k ist das Polynom ein Hurwitz-Polynom?

1. Bedingung: Alle Koeffizienten c_0, c_1, c_2 und c_3 mit denselben Vorzeichen.

$$c_0 = 6, \quad c_1 = 1+k, \quad c_2 = k, \quad c_3 = 1 \quad \therefore$$

$$c_1 > 0 : \quad c_1 = 1+k > 0 \Leftrightarrow k > -1$$

$$c_2 > 0 : \quad c_2 = k > 0 \Rightarrow \boxed{k > 0} \quad \left. \begin{array}{l} \uparrow \\ \text{stärker als} \end{array} \right\}$$

Aufgabe 5.2

2. Bedingung: Hauptabschnittsdeterminante von $H > 0$.

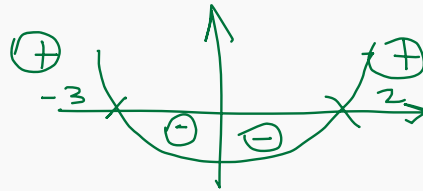
$$H = \begin{bmatrix} C_1 & C_3 & C_5 \\ C_0 & C_2 & C_6 \\ 0 & C_1 & C_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (1+k) & 1 & 0 \\ 6 & k & 0 \\ 0 & (1+k) & 1 \end{bmatrix}$$

$\begin{matrix} D_1 & & D_2 & & D_3 \\ \leftarrow & & \leftarrow & & \leftarrow \end{matrix}$

$D_1 > 0$: $D_1 = 1+k > 0$, $k > -1$ ($k > 0$ ist stärker)

$D_2 > 0$: $D_2 = k(1+k) - 6 = k^2 + k - 6 > 0$

$k_0 = \frac{-1 \pm 5}{2} \Rightarrow \begin{matrix} k_{01} = -3 \\ k_{02} = 2 \end{matrix}$



$k^2 + k - 6 > 0$ wenn $\underline{k < -3}$ oder $\boxed{k > 2}$
nicht möglich stärker als $k > 0$

$D_3 > 0$: $D_3 = (-1)^{3+3} \cdot 1 \cdot D_2 = D_2 \rightarrow \boxed{k > 2}$

$p(s)$ ist Hurwitz für $k > 2$.

Aufgabe 5.3

Gegeben ist das Zustandssystem

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

$$y = Cx + Du,$$

mit den Matrizen

$$A = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 & 0 \\ 5 & -1 & 2 \\ -1 & 0 & -4 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, D = 0.$$

1. Betrachten Sie $a_2 = 0$. Für welche Werte der Parameter a_1 ist das Zustandssystem asymptotisch stabil?

Aufgabe 5.3

1) $a_2 = 0$. $A_1 = \begin{bmatrix} a_1 & 0 & 0 \\ 5 & -1 & 2 \\ -1 & 0 & -4 \end{bmatrix}$

Eigenwerte von A: $\det(A - \lambda \text{id}) = 0$

$$\det \begin{bmatrix} a_1 - \lambda & 0 & 0 \\ 5 & -1 - \lambda & 2 \\ -1 & 0 & -4 - \lambda \end{bmatrix} = (a_1 - \lambda)(-1 - \lambda)(-4 - \lambda) = 0$$

$$\begin{cases} \lambda_1 = -4 \\ \lambda_2 = -1 \\ \lambda_3 = a_1 \end{cases}$$

Bedingung: Für alle λ von A gilt $\text{Re}(\lambda) < 0$

$$\lambda_1 = -4 < 0 \quad , \quad \lambda_2 = -1 < 0 \quad , \quad \lambda_3 = a_1 < 0 .$$

ZS asymptotisch stabil für $a_1 < 0$. //

Aufgabe 5.3

Gegeben ist das Zustandssystem

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

$$y = Cx + Du,$$

mit den Matrizen

$$A = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 & 0 \\ 5 & -1 & 2 \\ -1 & 0 & -4 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, D = 0.$$

2. Betrachten Sie $a_2 = 10$. Für welche Werte der Parameter a_1 ist das Zustandssystem asymptotisch stabil?

Aufgabe 5.3

$$2) a_2 = 10 \rightarrow A = \begin{bmatrix} a_1 & 10 & 0 \\ 5 & -1 & 2 \\ -1 & 0 & -4 \end{bmatrix}$$

$p(s)$: charakteristisches Polynom von A

$$p(s) = \det(sI - A) = \det \begin{bmatrix} s - a_1 & -10 & 0 \\ -5 & s + 1 & -2 \\ 1 & 0 & s + 4 \end{bmatrix} =$$

$$= (s - a_1)(s + 1)(s + 4) + 20 - 50(s + 4)$$

$$p(s) = (s - a_1)(s^2 + 5s + 4) + 20 - 50s - 200 = s^3 + 5s^2 + 4s - a_1s^2 - 5a_1s - 4a_1 - 180 - 50s$$

$$p(s) = s^3 + s^2(5 - a_1) + s(-46 - 5a_1) + (-4a_1 - 180)$$

Aufgabe 5.3

$$P(s) = s^3 + s^2(5-a_1) + s(-46-5a_1) + (-4a_1-180)$$

1. Bedingung: Alle Koeffizienten mit denselben $\forall z$.

$$C_0 = -4a_1 - 180, \quad C_1 = -5a_1 - 46, \quad C_2 = 5 - a_1, \quad \underline{C_3 = 1}$$

$$C_0 > 0: \quad -4a_1 - 180 > 0, \quad -4a_1 > 180 \Leftrightarrow \boxed{a_1 < -45}$$

$$C_1 > 0: \quad -5a_1 - 46 > 0, \quad -5a_1 > 46 \Leftrightarrow a_1 < -\frac{46}{5}$$

$$C_2 > 0: \quad 5 - a_1 > 0, \quad -a_1 > -5 \Leftrightarrow a_1 < 5$$

* stärkste Ungleichung: $\boxed{a_1 < -45}$

(wenn $a_1 < -45$, dann sind $a_1 < 5$ und $a_1 < -\frac{46}{5}$ auch wahr).

Aufgabe 5.3

2. Bedingung: Hauptabschnittsdeterminante von $H > 0$

$$H = \begin{bmatrix} C_1 & C_3 & C_5 \\ C_0 & C_2 & C_6 \\ 0 & C_1 & C_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \overbrace{-5a_1 - 46}^{D_1} & 1 & \overbrace{5-a_1}^{D_2} \\ -180 & -4a_1 & \\ 0 & \underline{-5a_1 - 46} & 1 \end{bmatrix} \begin{matrix} D_3 \\ | \\ | \\ | \end{matrix}$$

$D_1 > 0: D_1 = -5a_1 - 46 > 0, a_1 < -46/5$ ($a < -45$ stärker)

$D_2 > 0: D_2 = (5a_1 - 46)(5 - a_1) - (-180 - 4a_1) \cdot 1 =$
 $= -25a_1 + 5a_1^2 - 5 \cdot 46 + 46 \cdot a_1 + 180 + 4a_1 =$
 $= 5a_1^2 + 25a_1 - 50 > 0$

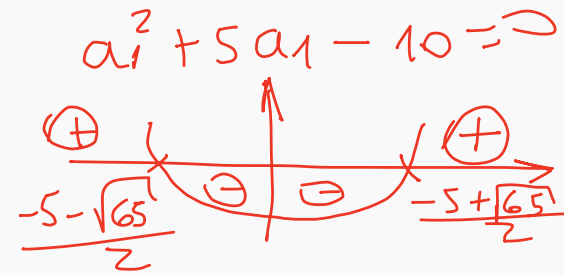
w. untlm : $5a_1^2 + 25a_1 - 50 = 0 \xrightarrow{:5} a_1^2 + 5a_1 - 10 = 0$

$$a_{10} = \frac{-5 \pm \sqrt{25 + 40}}{2}$$

Aufgabe 5.3

Wurzeln: $5a_1^2 + 25a_1 - 50 = 0 \xrightarrow{\div 5} a_1^2 + 5a_1 - 10 = 0$

$$a_{10} = \frac{-5 \pm \sqrt{25 + 40}}{2}$$



$k < \frac{-5 - \sqrt{65}}{2}$ oder $k > \frac{-5 + \sqrt{65}}{2}$ (nicht möglich)
1. Bedingung: $k < -45$

($a_1 < -45$ stärker)

$D_3 > 0$: $D_3 = (-1) \cdot \overset{(3+3)}{1} \cdot D_2 = D_2$

$p(s)$ ist Hurwitz für $a_1 < -45$. Das bedeutet, dass das ZS für $a_1 < -45$ asympt. stabil ist.

Aufgabe 5.3

Gegeben ist das Zustandssystem

$$\begin{aligned}\dot{x} &= Ax + Bu, \\ y &= Cx + Du,\end{aligned}$$

mit den Matrizen

$$A = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 & 0 \\ 5 & -1 & 2 \\ -1 & 0 & -4 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, D = 0.$$

3. Gegeben sei ein Signal $u: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ durch $u(t) = 3 - t^{-2} - e^{-3t}$ und die Parameter $a_1 = -2$ und $a_2 = 0$. Bestimmen Sie den stationären Endwert des Zustandssignals $\varphi(\cdot, x_0, u)$.

Aufgabe 5.3

3) $a_1 = -2, a_2 = 0, u(t) = 3 - t^2 - e^{-3t} \quad B = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$A = \begin{bmatrix} -2 & 0 & 0 \\ 5 & 1 & 2 \\ -1 & 0 & -4 \end{bmatrix}$$

$$\varphi(\infty, x_0, u) = -A^{-1} B u(\infty)$$

$$u(\infty) = \lim_{t \rightarrow \infty} (3 - t^2 - e^{-3t}) = \lim_{t \rightarrow \infty} 3 - \lim_{t \rightarrow \infty} t^2 - \lim_{t \rightarrow \infty} e^{-3t} = 3$$

= kof

$$A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \text{adj}(A) = \frac{-1}{8} \begin{bmatrix} 4 & 0 & 5 \\ 18 & 8 & 4 \\ -1 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\text{kof} = \begin{bmatrix} 4 & 18 & -1 \\ 0 & 8 & 0 \\ 0 & 4 & 2 \end{bmatrix}$$

$\det(A_{ii}) \cdot (-1)^{i+i}$

$$\varphi(\infty, x_0, u) = \frac{1}{8} \begin{bmatrix} 4 & 0 & 5 \\ 18 & 8 & 4 \\ -1 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} = 3$$

$$\varphi(\infty, x_0, u) = \frac{3}{8} \begin{bmatrix} -4 \\ -30 \\ 3 \end{bmatrix} \parallel$$

Aufgabe 3.3

Betrachten Sie das folgende Zustandssystem

$$\begin{aligned} \dot{x}_1(t) &= x_1(t) + x_2(t) \\ \dot{x}_2(t) &= u(t) \end{aligned}, \quad u(t) = \begin{cases} t & \text{falls } 0 \leq t \leq 1 \\ -2t & \text{falls } 1 < t \leq 2 \\ 0 & \text{andernfalls} \end{cases}$$

wobei der Eingang $u(t)$ eine stückweise lineare Funktion ist und $t \in \mathbb{R}$. Berechnen Sie die Lösung des Systems unter der Annahme, dass die Anfangsbedingungen $x_1(0) = 0$ und $x_2(0) = 1$ sind.

Siehe Lösung.

Die Lösungsschritte sind ähnlich wie bei der Aufgabe 3.2.