



线性定常系统镇定问题的输出反馈解

钱 春

(浙江大学土木系 杭州 310027)

摘 要 研究了通过 Riccati 方程中矩阵 D 的选择, 以实现由输出反馈 $u = -Ly$ 来镇定系统的目的. 关于上述问题 OFSLQ 问题有解 D , 以使相应的 Riccati 方程存在正定解 P , 满足 $\Sigma(A - BB'P) \subset C^-$, 且给出对某个 L , 有 $B'P = LC$ 的充要条件.

关键词 镇定, 输出反馈.

OUTPUT FEEDBACK SOLUTION FOR THE PROBLEM OF STABILIZATION OF LINEAR TIME-INVARIANT SYSTEM

QIAN Chun

(Department of Civil Engineering, Zhejiang University, Hangzhou 310027)

Abstract This paper is concerned with the problem of choosing matrix D in the Riccati equation so that the system can be stabilized by the output feedback $u = -Ly$. A necessary and sufficient condition for this question is obtained, namely, OFSLQ has a solution D such that ARE has the positive definite solution P satisfying $\Sigma(A - BB'P) \subset C^-$, and for some, L , $B'P = LC$.

Key words Stabilization, output feedback.

1 引言

考虑一个线性系统

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax + Bu, \\ y = Cx, \end{cases} \quad (1)$$

其中 $x \in R^n$ 是状态, $u \in R^r$ 是控制, $y \in R^m$ 是输出, 假定 (A, B) 能控. 对式(1)研究的一个非常重要的课题就是, 如何通过反馈控制律的确定, 以达到镇定系统的目的. 线性系统理论的一个基本定理保证了在 (A, B) 能控的假定下, 闭环极点可任意配置, 即任给一组“对称”谱 Σ , 存在 K , 使 $\sigma(A + BK) = \Sigma$, 因而上述问题是有解的. 直接计算反馈矩阵 K 已有

了许多算法. 一般说来, 满足上述要求的 K 不唯一. 文献[1~4]都对本问题进行了研究, 但得出的结论均有一定的局限性.

本文讨论使系统(1)闭环稳定的输出反馈矩阵 L 的存在性问题, 通过 Riccati 方程

$$\text{ARE}; PA + A'P - PBB'P + D'D = 0 \quad (2)$$

中矩阵 D 的选择来实现, 给出与上述问题等价的 OFSLQ 问题(即选择 D , 使对称解 $P = \text{Ric}(A, B, D)$ 存在, 且对某个 $L \in R^{r \times m}$, 有 $B'P = LC$)有解 D 及正定解 P 的一个充分必要条件. 此条件不受输入、输出维数的限制, 较具一般性.

2 QFSLQ 有解的充要条件

本文定理证明所需的一些结果归纳为两个引理, 证明见文献[5].

引理1. $T(z) \in \{PR\}$ 当且仅当对任何非奇异矩阵 G , 有 $G'T(z)G \in \{PR\}$. 其中 $\{PR\}$ 表示所有正实矩阵的集合.

引理2. 设 (A, B) 能控, (K, A) 能观, 则方程组

$$\begin{cases} PA + A'P = -Q'Q, \\ PB - K' = -Q'M, \\ M'M = J + J' \end{cases} \quad (3)$$

有解 $P \in R^{n \times n}$, $Q \in R^{k \times n}$, $M \in R^{k \times r}$, 且 $P > 0$ 的充要条件是

$$T(z) = J + K(zI - A)^{-1}B \in \{PR\}. \quad (4)$$

如在状态空间的某组基下, 将 (A, B, C) 进行能观性结构分解, 得到

$$\begin{cases} A_1 = H^{-1}AH = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ 0 & A_{22} \end{bmatrix}, \\ B_1 = H^{-1}B = \begin{bmatrix} B_1 \\ B_2 \end{bmatrix}, \\ C_1 = CH = [0 \quad C_2], \end{cases} \quad (5)$$

其中 H 为变换矩阵, $A_{ij} \in R^{n_i \times n_j}$, $B_j \in R^{n_j \times r}$ ($i, j = 1, 2; n_1 + n_2 = n$), $C_2 \in R^{m \times n_2}$, 且 (C_2, A_{22}) 是能观的. 易知这类变换不影响 OFSLQ 问题的可解性. 因此, 今后把有关矩阵直接写成变换后的形式. 同时, OFSLQ 问题的可解性研究, 可只针对 (C, A) 能观的情形进行而不失一般性.

本文的主要目标是反馈镇定系统(1), 因此 (A, B) 能稳是必要的. 在此假定下, 有两个条件可保证 $A - BB'P$ 渐近稳定, 即

(i) P 是 ARE(2)的正定解;

(ii) (D, A) 能检测, 且 P 是 ARE(2)的非负解.

证明从略, 而 (D, A) 能观同时保证了 (i) 和 (ii) 成立, 这是更强的条件.

下面, 建立 OFSLQ 问题有解的一个充分必要条件. 由于 C 行满秩, $\text{rank} C = m$, 为方便起见, 假设 (A, B, C) 已具有

$$A = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} B_1 \\ B_2 \end{bmatrix}, \quad C = [0 \quad I_m]$$

形式, 其中 $A_{ij} \in R^{n_i \times n_j}$, $B_j \in R^{n_j \times r}$ ($i, j = 1, 2; n_1 = n - m; n_2 = m$).

定理1. 设 \$(A, B)\$ 能控, \$(C, A)\$ 能观, 则 OFSLQ 问题有解 \$D\$, 且 \$P = \text{Ric}(A, B, D) > 0\$ 的充分必要条件是

$$(i) \Gamma = \{K; B_1 + KB_2 = 0\} \neq \emptyset, \quad (6)$$

(ii) 存在 \$K \in \Gamma\$ 和 \$G > 0\$, 使得

$$T(z) = T(z; K, G) \in \{PR\}, \quad (7)$$

其中

$$T(z; K, G) = \frac{1}{2} B_2 B_2' - [A_{22}^K + A_{21}^K (zI - A_{11}^K)^{-1} A_{12}^K] G, \quad A_{11}^K = A_{11} + KA_{21},$$

$$A_{12}^K = A_{12} - A_{11}K + KA_{22} - KA_{21}K, \quad A_{21}^K = A_{21}, \quad A_{22}^K = A_{22} - A_{21}K.$$

证明. 先证必要性. 设 \$D = [D_1, D_2]\$, \$D_j \in R^{k \times n_j}\$ (\$j=1, 2\$) 是 OFSLQ 的解, 且 \$P = \text{Ric}(A, B, D) > 0\$. 将 \$P\$ 与 \$A\$ 一样分块

$$P = \begin{bmatrix} P_{11} & P_{12} \\ P_{12}' & P_{22} \end{bmatrix}, \quad P_{ij} \in R^{n_i \times n_j}, \quad (8)$$

则显然有 \$P_{11} > 0, P_{22} > 0\$. 由 \$B'P = LC\$ 可知

$$B_1' P_{11} + B_2' P_{12}' = 0, \quad (9)$$

因此 \$P_{11}^{-1} P_{12} \in \Gamma\$, 这表明条件 (i) 是必要的. 定义

$$S = \begin{bmatrix} I_{n_1} & -K \\ 0 & I_{n_2} \end{bmatrix}, \quad (10)$$

式中 \$K = P_{11}^{-1} P_{12}\$. 然后令 \$A^K = S^{-1}AS, B^K = S^{-1}B, D^K = DS, C^K = CS, P^K = S'PS\$, 则有 \$D^K = [D_1, D_2^K], P^K = \text{diag}(P_{11}, P_{22}^K)\$, 其中 \$D_2^K = D_2 - D_1K, P_{22}^K = P_{22} - K'P_{11}K\$. 由 \$(A, B)\$ 能控, \$(C, A)\$ 能观, 显然有 \$(A^K, B^K)\$ 和 \$(C^K, A^K)\$ 分别能控和能观. 从 \$P = \text{Ric}(A, B, D)\$ 又可推知 \$P^K = \text{Ric}(A^K, B^K, D^K)\$, 则有

$$P_{11} A_{11}^K + (A_{11}^K)' P_{11} = -D_1' D_1, \quad (11)$$

$$P_{11} A_{12}^K + (A_{21}^K)' P_{22}^K = -D_1' D_2^K, \quad (12)$$

$$(D_2^K)' D_2^K = P_{22}^K B_2 B_2' P_{22}^K - P_{22}^K A_{22}^K - (A_{22}^K)' P_{22}^K. \quad (13)$$

同时 \$(A^K, B^K)\$ 能控和 \$(C^K, A^K)\$ 能观分别蕴含了 \$(A_{11}^K, A_{12}^K)\$ 能控和 \$(A_{21}^K, A_{11}^K)\$ 能观, 而 \$P_{22}^K > 0\$, 故 \$(P_{22}^K A_{21}^K, A_{11}^K)\$ 亦能观. 于是由引理2知, 当式 (11)~(13) 有解 \$P_{11}, D_1, D_2^K\$, 即 \$P_{11} > 0\$ 时, \$\tilde{T}(z) \in \{PR\}\$, 其中

$$\tilde{T}(z) = \frac{1}{2} [P_{22}^K B_2 B_2' P_{22}^K - P_{22}^K A_{22}^K - (A_{22}^K)' P_{22}^K] - P_{22}^K A_{21}^K (zI - A_{11}^K)^{-1} A_{12}^K.$$

令 \$G = (P_{22}^K)^{-1}\$, 则由引理1知

$$\begin{aligned} \bar{T}(z) = G' \tilde{T}(z) G &= \frac{1}{2} B_2 B_2' - \frac{1}{2} A_{22}^K G - \\ &\frac{1}{2} G (A_{22}^K)' - A_{21}^K (zI - A_{11}^K)^{-1} A_{12}^K G \in \{PR\}. \end{aligned} \quad (14)$$

由 \$\bar{T}(z) \in \{PR\}\$, 显然有 \$T(z)\$ 的元素在 \$R, z > 0\$ 中解析, 在虚轴上至多只有单重极点. 若 \$i\omega_0\$ 是 \$T(z)\$ 的某个元素的极点, 则它必是 \$\bar{T}(z)\$ 某个元素的极点. 当 \$\omega_0\$ 有限时, 由 \$\lim_{z \rightarrow i\omega_0} (z - i\omega_0) \bar{T}(z) \geq 0\$ 及当 \$\omega_0 = \infty\$ 时, 由 \$\lim_{\omega \rightarrow \infty} T(i\omega)/i\omega \geq 0\$ 可知 \$T(z)\$ 亦有此性质, 且易知 \$T'(-i\omega) + T(i\omega) \geq 0\$. 所以 \$T(z; K, G) \in \{PR\}\$, 从而证明了条件 (ii) 是必要的. 定理的必要性得证.

再证充分性. 设条件(i)和(ii)成立, 即存在 $K \in \Gamma$ 和 $G > 0$ 使 $T(z; K, G) \in \{PR\}$. 令 $P_{22}^K = G^{-1} > 0$, 并颠倒上面的推理步骤, 就可证明式(11)~(13)有解 P_{11}, D_1, D_2^K , 且 $P_{11} > 0$. 将 $K \in \Gamma$ 代入式(10)得到 S , 然后令 $D = [D_1, D_2^K]S^{-1}$, $P = \begin{bmatrix} P_{11} & P_{12} \\ P'_{12} & P_{22} \end{bmatrix} = S^{-1'} \text{diag}(P_{11}, P_{22}^K)S^{-1}$, 则易知 P 是关于 (A, B, D) 的 Riccati 方程的解, 且满足式(9). 由 $B'_1 P_{11} + B'_2 P'_{12} = 0$ 可知, 若令 $L = B'_1 P_{12} + B'_2 P_{22}$, 则有 $B'P = LC$. 另一方面, $P_{11} > 0$ 和 $P_{22}^K > 0$ 保证了 $P > 0$, 因此可知 P 满足 $\Sigma(A - BB'P) \subset C^-$, 从而 $P = \text{Ric}(A, B, D)$. 充分性得证.

最后应指出, 使 $T(z; K, G) \in \{PR\}$ 的矩阵 $K \in \Gamma$ 和 $G > 0$ 一般不唯一, 因而 OFSLQ 问题的解 D 也不一定唯一.

3 实例

实例将说明本文得出的充要条件适用于 $m \neq r$, 即输入、输出维数不相等的情形, 较具一般性.

例.

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ -1 & 1 & 0 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}, C = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix},$$

此时 $n=3, m=2, r=1, m > r$.

通过计算易知 (A, B) 能控, (C, A) 能观. 若取 $K = (0, 0)$,

$$G = \begin{bmatrix} g_1 & 0 \\ 0 & g_4 \end{bmatrix},$$

其中 $0 < g_1 \leq 4, g_4 > 0$, 则可知 $T(Z; K, G) \in \{PR\}$. 此时方程(2)有解

$$D = \begin{bmatrix} 0 & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, P = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} > 0,$$

且显然 $A - BB'P$ 稳定, (D, A) 能观, 取 $L = [2, 2]$, 则 $B'P = LC$. 故相应的 OFSLQ 问题有解.

4 结论

本文给出了 OFSLQ 问题有解的一个充分必要条件, 即 $\Gamma \neq \emptyset$ 以及 $T(z; K, G) \in \{PR\}$. 所给例子说明, 其结果不局限于输入、输出维数相同的情形. 但前已指出, OFSLQ 问题的解 D 不一定唯一, 如何利用这多余的自由度以满足其它设计要求, 如鲁棒性等, 还可继续研究.

参 考 文 献

- 1 Levine W S, Athans M. On the determination of the optimal constant output feedback gains for linear multivariable

- systems. *IEEE, Trans. Autom. Control*, 1970, **AC-15**:44~48
- 2 Davison E J, Wang S H. On pole assignment in linear multivariable systems using output feedback. *IEEE Trans. Autom. Control*, 1975, **AC-20**:516~518
- 3 Lin Huang, Zhong Li. Fundermented theorem for optimal output feedback problem with quadratic performance criterion, *Int J. Control*, 1989, **50**(6):2341~2347
- 4 Gu Guoxiang. On the existence of linear optimal control with output feedback. *SIAM J. Control Optim*, 1990, **28**(3):711~719
- 5 Anderson B D O. A system theory criterion for positive real matrices. *SIAM J. Control*, 1967, **5**(2):171~182

钱 春 1967年生,1989年于浙江大学应用数学系毕业,1992年获运筹学与控制论专业硕士学位,1993年在美国 DEC 公司计算机培训. 在各类学术刊物上发表论文10余篇. 研究方向为最优控制.

(上接第804页)

汪应洛	沈曾平	肖淑贤	肖雁鸿	苏宏业	苏剑波	邵 诚	邵惠鹤	邹 云	陆维明	陆汝铃
陆玉昌	陈 卉	陈云峰	陈文德	陈永仪	陈亚陵	陈伯时	陈怀民	陈国青	陈宗基	陈树中
陈秋双	陈振宇	陈浩勋	陈敏逊	陈增强	陈兆宽	陈彭年	陈善本	陈润生	陈图云	陈来九
陈建新	卓 晴	周东华	周旭东	周 杰	周景振	周经伦	孟晓风	季 良	季 梁	岳 东
岳 红	岳 恒	岳德权	林元烈	林学间	林 岩	欧阳楷	武际可	罗公亮	罗旭光	范颖晖
郁文生	郑大钟	郑丕谔	郑应平	郑南宁	金以慧	俞 立	俞金寿	俞铁成	俞新贞	荆海英
姚 莉	姚一平	荣 冈	姜旭升	姜启源	封举富	施颂椒	施鹏飞	查建中	段广仁	洪奕光
胡 刚	胡占义	胡寿松	胡泽新	胡剑波	胡跃明	胡包钢	费树岷	贺国光	赵克友	赵南元
赵千川	赵沁平	钟宜生	项国波	原 魁	唐万生	唐泽圣	夏国平	席在荣	席裕庚	徐仁佐
徐文立	徐宁寿	徐立鸿	徐立新	徐光佑	徐南荣	徐寅峰	徐道义	徐心和	徐 波	柴天佑
柴金祥	涂 健	涂序彦	涂葦生	秦化淑	秦开怀	耿志勇	袁著祉	袁曾任	袁保宗	袁 璞
贾沛璋	贾英民	贾春福	贾培发	郭 治	郭 雷	钱积新	顾凡及	顾启泰	高 文	高 龙
高东杰	高维新	高立群	章 毅	章毓晋	常文森	康小强	康立山	康景利	曹晋华	曹 立
梁启宏	梁学斌	梅生伟	梅启智	萧德云	阎平凡	黄 琳	黄秉宪	黄家英	黄泰翼	黄海军
黄心汉	黄正良	喻学刚	彭思龙	敬忠良	曾黄麟	焦李成	程 鹏	程代展	程兆林	程极泰
童勤业	舒炎泰	舒迪前	董士海	蒋 平	蒋昌俊	蒋慰孙	谢亮亮	谢胜利	韩正之	韩存武
韩志刚	韩京清	韩建达	韩崇昭	韩曾晋	楚天广	裘聿皇	褚 健	解学书	廖炯生	廖晓昕
慕小武	慕春棣	熊运鸿	熊有伦	熊光楞	管晓宏	蔡开元	蔡安妮	蔡自兴	蔡远利	谭 文
谭 民	谭少华	谭铁牛	樊尚春	薛安克	薛劲松	薛景瑄	潘士先	霍 伟	戴汝为	戴冠中