



Übungsblatt 05: Kontrollierbarkeit und Abstand von ihr Regelungstheorie, WS 12/13

Abgabe: Donnerstag, 15.11.2012, in der Vorlesung

1. Ein dynamisches System (in Polarkoordinaten $x = r \cos \theta$, $y = r \sin \theta$) sei gegeben durch

$$\dot{r} = r(1 - r), \quad (1)$$

$$\dot{\theta} = \sin^2\left(\frac{\theta}{2}\right). \quad (2)$$

Finden Sie alle Fixpunkte (x, y) dieses Systems (in kartesischen Koordinaten). Untersuchen Sie Stabilität und Attraktivität der Fixpunkte.

(4 Punkte)

2. Das minimale Polynom einer Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ist nach Definition das normierte Polynom p von minimalen Grad für das $p(A)x = 0$ für alle $x \in \mathbb{R}^n$.

Gegeben sei $(A, B) \in L_{n,m}$ und es bezeichne χ_A das charakteristische Polynom von A . Bezeichne für ein festes $x \in \mathbb{R}^n$ durch $\chi_{A,x}(\lambda)$ das normierte Polynom von minimalen Grad für das $\chi_{A,x}(A)x = 0$ gilt.

Wir nehmen an, dass χ_A gleich dem minimalen Polynom der Matrix A ist.

(a) Zeigen Sie für beliebiges $x \in \mathbb{R}^n$, dass $\chi_{A,x}$ ein Teiler von χ_A ist.

(b) Zeigen Sie, dass (A, B) kontrollierbar ist genau dann wenn $\exists b \in \text{im} B$, so dass $\chi_{A,b} = \chi_A$ gilt.

(4 Punkte)

3. Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ und $b \in \mathbb{R}^{n \times 1}$. Zeigen Sie, dass (A, b) kontrollierbar ist dann und nur dann wenn $b \notin K$ für alle $K \subset \mathbb{R}^n$, $K \neq \mathbb{R}^n$: $AK \subset K$.

(2 Punkte)

4. Wir betrachten das parametrisierte System gegeben durch

$$(A_\alpha, B) = \left(\left[\begin{array}{cc} 0 & 1 \\ \alpha & 0 \end{array} \right], \left[\begin{array}{c} 0 \\ 1 \end{array} \right] \right).$$

Zeigen Sie, dass die Erreichbarkeitsmatrix $\mathcal{R}(A_\alpha, B)$ unabhängig von α ist und konstruieren Sie eine Störung von B um zu zeigen, dass der Abstand zur Unkontrollierbarkeit kleinergleich $1/\sqrt{\alpha}$ ist.

(4 Punkte)