



Übungsblatt 13: Stabilisierende Regler und Stabilitätsradius Regelungstheorie, WS 12/13

Abgabe: Donnerstag, 24.01.2013, in der Vorlesung

1. Betrachten Sie das System

$$\dot{x} = (A + \Delta)x, \quad (1)$$

mit $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$, $\sigma(A) \subset \mathbb{C}_-$ und einer Störung $\Delta \in \mathbb{C}^{n \times n}$. Zudem sei

$$P = \int_0^{\infty} e^{A^*t} e^{At} dt$$

die Lösung der Lyapunov Gleichung

$$PA + A^*P = -I.$$

Finden Sie eine Abschätzung der Ableitung der Lyapunov Funktion $V(x) = \langle x, Px \rangle$ entlang der Trajektorie des gestörten Systems.

Zeigen Sie mithilfe dieser Abschätzung die folgende Ungleichung

$$\|P\| \geq \frac{1}{2r_{\mathbb{C}}(A, I, I)},$$

wobei $r_{\mathbb{C}}(A, I, I)$ der Stabilitätsradius des Systems (1) ist.

(4 Punkte)

2. Betrachten Sie den linearen Oszillator

$$\ddot{y}(t) + 2\alpha\dot{y}(t) + (1 + \Delta)y(t) = 0, \quad t \geq 0$$

mit einem festen $\alpha > 0$ und einer unbekanntenen Störung Δ der Rückstellkraft.

(a) Finden Sie Matrizen A, D und E , so dass das System in der folgenden Form geschrieben werden kann

$$\dot{x}(t) = (A(\alpha) + D\Delta E)x(t).$$

(b) Berechnen Sie den reellen und den komplexen Stabilitätsradius. Wie ist die Abhängigkeit von α ?

(4 Punkte)

3. **Nyquist Kriterium**

- Lesen Sie den Abschnitt 'Nyquist Criterion' (Seite 341) aus dem Buch [E. Sontag. Mathematical Control Theory](#).
- Lösen Sie die Aufgabe 7.5.7. aus diesem Buch.
- Betrachten Sie die Transferfunktion

$$G(s) = \frac{s+1}{s^2+2s+5}.$$

(a) Erstellen Sie mit Hilfe von Scilab (Matlab) das Nyquist-Diagramm (Quellcode soll angegeben werden).

(b) Bestimmen Sie anhand des Nyquist-Kriteriums die Parameter k , für die das rückgekoppelte System stabil ist.

(4 Punkte)