

В. П. ПЕРОВ

**ОБОБЩЕННЫЙ КРИТЕРИЙ ТОЧНОСТИ И ДИНАМИЧЕСКИХ
СВОЙСТВ ЛИНЕЙНЫХ СИСТЕМ**

(Представлено академиком А. А. Вороновым 22 X 1973)

К основным свойствам линейных систем относятся точность в установившемся режиме при наличии помех, форма и длительность переходного процесса при типовых воздействиях и запас устойчивости. Критерий, характеризующий перечисленные основные свойства для стационарной линейной, одномерной по входу системы, может быть выражен в виде функционала

$$F = \int_0^{\infty} k^2(\tau) L^2(\tau) d\tau + \zeta^2, \quad (1)$$

где $k(\tau)$ — весовая функция системы, $L(\tau)$ — функция, определяющая ограничение, налагаемое на форму переходного процесса, $\zeta^2 = \zeta^2[k(\tau)]$ — функционал, характеризующий точность системы в установившемся режиме.

Функционал

$$\chi = \int_0^{\infty} k^2(\tau) L^2(\tau) d\tau \quad (2)$$

характеризует скорость убывания $k^2(\tau)$ устойчивой системы и запас устойчивости. Выбор в качестве $L^2(\tau)$ возрастающей функции позволяет наложить на $k^2(\tau)$ требование асимптотического убывания более быстрого, чем убывание $L^2(\tau)$. Ограниченность χ обеспечивает запас устойчивости не меньший, чем в устойчивой системе с весовой функцией $L^{-1}(\tau)$. Последнее следует из критерия устойчивости

$$\int_0^{\infty} |k(\tau)| d\tau < \infty. \quad (3)$$

Действительно, если $\chi[k(\tau)] < \infty$, то $k^2(\tau)$ не может принимать значение ∞ на конечных интервалах изменения τ в связи с ограниченностью на этих интервалах функции $L^{-2}(\tau)$, являющейся следствием предполагаемой устойчивости $L^{-1}(\tau)$. С другой стороны, если $\chi[k(\tau)] < \infty$, то $k^2(\tau)/L^{-2}(\tau) \rightarrow 0$ при $\tau \rightarrow \infty$, т. е. $|k(\tau)|/|L^{-1}(\tau)| \rightarrow 0$, и, следовательно, запас устойчивости системы с весовой функцией $k(\tau)$ в смысле критерия (3) больше, чем запас устойчивости системы с весовой функцией $L^{-1}(\tau)$. Заметим, что запас устойчивости в смысле критерия (3) выражает запас по скорости сходимости к нулю подынтегральной функции $|k(\tau)|$.

Таким образом, критерий F характеризует одновременно точность системы в установившемся режиме при наличии помех, скорость убывания весовой функции по сравнению с убыванием некоторой заданной функции и запас устойчивости. В этом смысле его можно назвать обобщенным.

Сформулированный критерий можно успешно использовать, например, при синтезе оптимальных линейных систем. Если считать, что ξ^2 — средний квадрат ошибки воспроизведения входного сигнала в установившемся режиме, то условие минимума F находится точно так же, как известное условие минимума ξ^2 , и выражается следующим интегральным уравнением:

$$k(\tau)L^2(\tau) + \int_0^{\infty} R_{\varphi\varphi}(\tau-\lambda)k(\lambda)d\lambda = R_{u\varphi}(\tau) + \sum_{i=0}^{\tau} \gamma_i \eta_i(\tau), \quad (4)$$

где $R_{\varphi\varphi}(\tau)$ — корреляционная функция стационарной случайной части входного процесса $\varphi(t)$, $R_{u\varphi}(\tau)$ — взаимная корреляционная функция между $\varphi(t-\tau)$ и случайной составляющей сигнала $u(t)$, $\eta_i(\tau)$ — система базисных функций, с помощью которых регулярная часть сигнала $s(\tau)$ выражается в виде суммы

$$s(\tau) = \sum_{i=0}^{\tau} s_i \eta_i(\tau);$$

s_i — случайные или заданные коэффициенты, γ_i — коэффициенты, определяемые из дополнительного условия несмещенности оценки $s(\tau)$, записываемого следующим образом:

$$\int_0^{\infty} \sum_{i=0}^{\tau} s_i \eta_i(t-\tau)k(\tau)d\tau = \sum_{i=0}^{\tau} s_i \eta_i(t).$$

Решение уравнений (4) существенно зависит от выбора $L^2(\tau)$. Непрерывность $L^2(\tau)$ упрощает реализуемость решений. Память синтезируемой системы предопределяется интервалом изменения τ , на котором $L^2(\tau)$ имеет малые значения. Достаточно быстрое последующее возрастание $L^2(\tau)$ обеспечивает требуемую скорость затухания переходного процесса.

Можно, например, принять

$$L^2(\tau) = c^2 \left[e^{\alpha\tau} \left(\sum_{i=0}^m \frac{\alpha^i \tau^i}{i!} \right)^{-1} - 1 \right],$$

где m — число удерживаемых членов разложения $e^{\alpha\tau}$ в степенной ряд, c^2 — масштабный множитель.

При $m=0$, $R_{u\varphi}=0$, $R_{\varphi\varphi}(\tau) = c^2 \delta(\tau)$ для полиномиального сигнала [$\eta_i(\tau) = \tau^i$] решение уравнения (4) имеет вид:

$$k(\tau) = e^{-\alpha\tau} \sum_{n=0}^{\tau} (-1)^n \frac{\alpha^{n+1}}{n!} C_{\tau+1}^{n+1} \tau^n, \quad 0 \leq \tau < \infty,$$

$$k(p) = \int_0^{\infty} k(\tau) e^{-p\tau} d\tau = \sum_{n=0}^{\tau} (-1)^n C_{\tau+1}^{n+1} \left(\frac{\alpha}{\alpha+p} \right)^{n+1}.$$

Для гармонического сигнала

$$s(t) = A \cos(\omega t + \psi) = \frac{Ae^{i\psi}}{2} e^{i\omega t} + \frac{Ae^{-i\psi}}{2} e^{-i\omega t};$$

полагая $\eta_0(t) = e^{i\omega t}$, $\eta_1(t) = e^{-i\omega t}$, $\eta_n(t) = 0$, $n > 1$, находим следующее решение уравнения (4):

$$k(\tau) = e^{-\alpha\tau} \alpha \left(2 \cos \omega\tau - \frac{\alpha}{\omega} \sin \omega\tau \right), \quad 0 \leq \tau < \infty,$$

$$k(n) = \frac{\alpha(\alpha + 2\rho)}{(\alpha + \rho)^2 + \omega^2}.$$

Полученные оптимальные передаточные функции дробно-рациональны и легко реализуемы в виде разомкнутых либо замкнутых систем. В этом заключается основное достоинство использования сформулированного критерия в задачах синтеза по сравнению с обычными статистическими критериями. Некоторое достоинство имеется также в смысле процедуры синтеза оптимальных характеристик, так как условие оптимума получается в виде интегрального уравнения Фредгольма второго рода, задача решения которого корректна по Адамару.

Автор выражает благодарность акад. А. А. Воронову за полезные замечания.

Поступило
29 I 1973