

Regelungs- und Systemtechnik 3 — Übung 6

Sommer 2016

Aufgabe 1

Gegeben sei die algebraische Riccati-Gleichung

$$XA + A^T X + XRX + Q = 0,$$

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}, R = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, Q = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Berechnen Sie die Lösung X und zeigen Sie, daß die Matrix $A + R X$ Hurwitz ist.

Aufgabe 2

Betrachten Sie das Blockschaltbild in Abb. 1, welches aus der Strecke G , dem Regler K und den

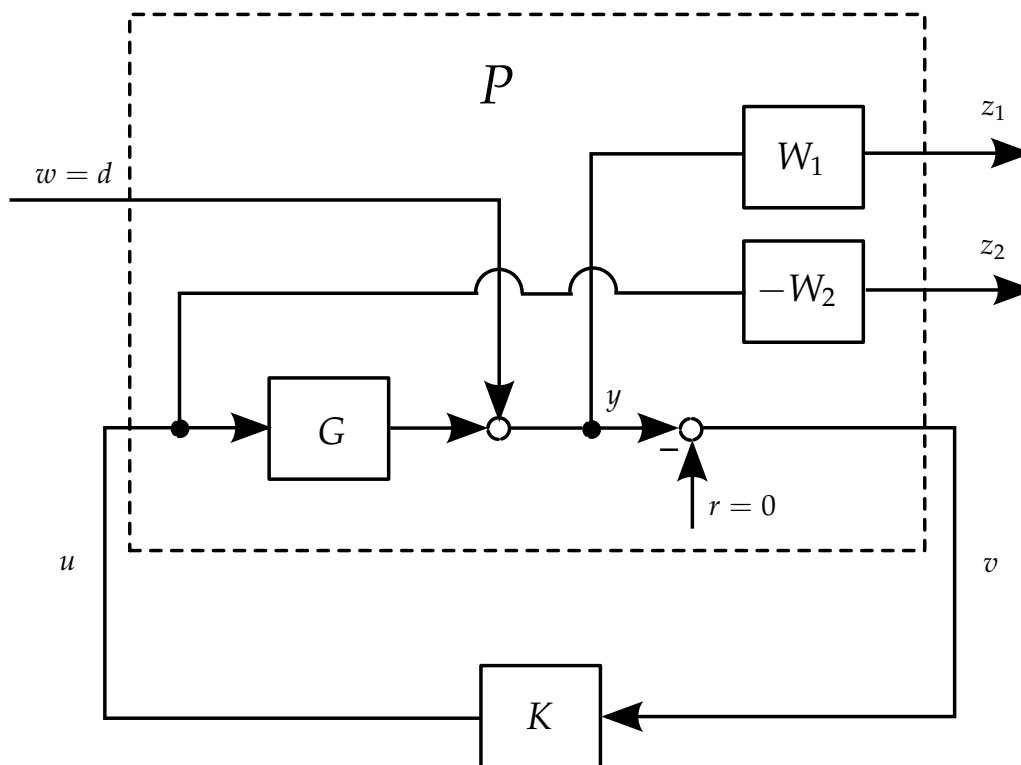


Abbildung 1: Regelkreis

Wichtungsmatrizen W_1, W_2 der Ausgänge besteht. Weiterhin haben Sie die exogenen Eingänge $w = d$ (Störung) und die exogenen Ausgänge $z_1 = W_1 y, z_2 = -W_2 u$ gegeben.

Berechnen Sie mit der Möbius-Transformation (LFT) die Übertragungsfunktion T_{zw} mit $z^T = (z_1 \ z_2)$, indem Sie einen Teil des Übertragungsverhaltens mit der Übertragungsmatrix P zusammenfassen.

Aufgabe 3

Gegeben sei das skalare System

$$\dot{x} = ax + u, \quad a \in \mathbb{R}$$

und das hierzu zu minimierende Gütefunktional

$$J = \int_0^{\infty} (qx(t)^2 + ru(t)^2) dt, \quad q \geq 0, r > 0.$$

Das LQR-Problem soll entlang der folgenden Schritte gelöst werden:

- Überlegen Sie sich, ob Stabilisierbarkeit und Detektierbarkeit vorliegt.
- Lösen Sie die algebraische Riccati-Gleichung.
- Berechnen Sie das LQR-Regelgesetz und das System des geschlossenen Regelkreises.
- Diskutieren Sie das Regelgesetz bzw. das Verhalten im geschlossenen Regelkreis, wenn Sie q festhalten und r variieren und umgekehrt.
- Zeigen Sie: Die Ausgangsstörsensitivität $S(s)$ erfüllt die Ungleichung $|S(j\omega)| \leq 1 \quad \forall \omega \in \mathbb{R}$.
Betrachten Sie abschließend die Ortskurve der offenen Kette $L(s) = G(s)C(s)$.