

Curso

SISTEMAS Y CONTROL

Clase 12

Fotogramas de los pizarrones de clases filmadas

Prof. Rafael Canetti

Instituto de Ingeniería Eléctrica,
Facultad de Ingeniería, Universidad de la República
Montevideo, Uruguay.
Año 2020

Este material fue elaborado como material de apoyo para ser utilizado por los estudiantes de este curso de Ingeniería Eléctrica de la Facultad de Ingeniería, Universidad de la República (UdelaR).

No está autorizado su uso con fines comerciales. No está autorizada su edición, recorte o modificación. Ni tampoco su uso sin indicar adecuadamente su origen.

Recordatorio: Habíamos obtenido la evolución del estado

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = A x(t) + B u(t) \\ y(t) = C x(t) + D u(t) \end{cases}$$
$$\left. \begin{array}{l} x(t_0) = x_0 \\ u(t), t \geq t_0 \end{array} \right\} \text{condiciones}$$

$$x(t) = \underbrace{\phi(t, t_0)}_{x_h(t)} x_0 + \underbrace{\int_{t_0}^t \phi(t, \sigma) B u(\sigma) d\sigma}_{x_0(t)}$$

La matriz de transición de estados es la matriz exponencial

MATRIZ EXPONENCIAL

$$\lambda \in \mathbb{C} \quad e^{\lambda t} = 1 + \lambda t + \frac{\lambda^2 t^2}{2!} + \dots + \frac{\lambda^k t^k}{k!} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{\lambda^k t^k}{k!}$$

$$A \in \mathbb{C}^{n \times n} \quad e^{At} \triangleq I + At + A^2 \frac{t^2}{2!} + \dots + A^k \frac{t^k}{k!} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} A^k \frac{t^k}{k!}$$

Propiedades

- 1) e^{At} es absolutamente convergente $\forall t \in \mathbb{R}$, $t \in \mathbb{C}$
- 2) e^{At} es unif. conv. \forall intervalo finito \mathbb{C}
- 3) e^{At} es no singular $\forall t$ finito
- 4) Si $A = da$ $\Phi(t, t_0) = e^{A(t-t_0)}$!

Demo.

$\Phi(t, t_0)$ es la sol. única $\begin{cases} \dot{\Phi}(t, t_0) = A \Phi(t, t_0) \\ \text{con } \Phi(t_0, t_0) = I \end{cases}$

$$\frac{d}{dt} e^{A(t-t_0)} = \frac{d}{dt} \left[I + A(t-t_0) + A^2 \frac{(t-t_0)^2}{2!} + \dots + A^k \frac{(t-t_0)^k}{k!} + \dots \right] = \frac{d}{dt} \left(\sum_{k=0}^{\infty} A^k \frac{(t-t_0)^k}{k!} \right)$$

$$= 0 + A + A^2 \cdot 2 \frac{(t-t_0)}{2!} + \dots + A^k \frac{k(t-t_0)^{k-1}}{k!} = \sum_{k=1}^{\infty} A^k \frac{(t-t_0)^{k-1}}{(k-1)!} = \sum_{k=1}^{\infty} A^k \frac{(t-t_0)^{k-1}}{(k-1)!}$$

$$= A \sum_{j=0}^{\infty} A^j \frac{(t-t_0)^j}{j!} = A e^{A(t-t_0)}$$

Cond. inic. en t_0
 $e^{A(t-t_0)} = I$

MATRIZ EXPONENCIAL

$$\lambda \in \mathbb{C} \quad e^{\lambda t} = 1 + \lambda t + \frac{\lambda^2 t^2}{2!} + \dots + \frac{\lambda^k t^k}{k!} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \lambda^k \frac{t^k}{k!}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} A \in \mathbb{C}^{n \times n} \\ e^{At} \triangleq I + At + A^2 \frac{t^2}{2!} + \dots + A^k \frac{t^k}{k!} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} A^k \frac{t^k}{k!} \end{array} \right.$$

Propiedades

- 1) e^{At} es absolutamente convergente $\forall t \in \mathbb{R}$, $t \rightarrow \infty$
- 2) e^{At} es unif. conv. \forall intervalo finito $\subset \mathbb{R}$
- 3) e^{At} es no singular $\forall t$ finito
- 4) Si $A = da$ $\Phi(t, t_0) = e^{A(t-t_0)}$!

MÉTODOS de CÁLCULO de e^{At}

$t_0 = 0$

1) Método directo

$$S_0 = I$$

$$S_1 = S_0 + At$$

$$S_2 = S_1 + A^2 \frac{t^2}{2!}$$

\vdots

$$S_k = \sum_{k=0}^k A^k \frac{t^k}{k!}$$

MATRIZ EXPONENCIAL

$$\lambda \in \mathbb{C} \quad e^{\lambda t} = 1 + \lambda t + \frac{\lambda^2 t^2}{2!} + \dots + \frac{\lambda^k t^k}{k!} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{\lambda^k t^k}{k!}$$

$$A \in \mathbb{C}^{n \times n} \quad e^{At} \triangleq I + At + A^2 \frac{t^2}{2!} + \dots + A^k \frac{t^k}{k!} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} A^k \frac{t^k}{k!}$$

Propiedades

- 1) e^{At} es absolutamente convergente $\forall t \in \mathbb{R}$, $t \rightarrow \infty$
- 2) e^{At} es unif. conv. \forall intervalo finito CR
- 3) e^{At} es no singular $\forall t$ finito
- 4) Si $A = da$ $\Phi(t, t_0) = e^{A(t-t_0)}$!

MÉTODOS de CÁLCULO de e^{At} $t_0 = 0$

2) Diagonalización

Si A es diagonalizable $\Rightarrow \exists T$ invertible, Γ diagonal / $A = T^{-1} \Gamma T$

$$\Gamma = \begin{bmatrix} \lambda_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_n \end{bmatrix} \quad \Gamma_i \in \mathbb{C} \quad \Rightarrow \quad e^{\Gamma t} = \begin{bmatrix} e^{\lambda_1 t} & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & e^{\lambda_n t} \end{bmatrix}$$

$$e^{At} = T^{-1} T + \overbrace{T^{-1} \Gamma T}^1 t + \overbrace{(T^{-1} \Gamma T)^2}^2 \frac{t^2}{2!} + \dots + \overbrace{(T^{-1} \Gamma T)^k}^{k \text{ veces}} \frac{t^k}{k!} + \dots =$$

$$= T^{-1} T + T^{-1} \Gamma T t + T^{-1} \Gamma^2 T \frac{t^2}{2!} + \dots + T^{-1} \Gamma^k T \frac{t^k}{k!} + \dots = T^{-1} \left(I + \Gamma t + \Gamma^2 \frac{t^2}{2!} + \dots + \Gamma^k \frac{t^k}{k!} + \dots \right) T \Rightarrow \boxed{e^{At} = T^{-1} e^{\Gamma t} T}$$

$e^{\Gamma t}$

MATRIZ EXPONENCIAL

$$\lambda \in \mathbb{C} \quad e^{\lambda t} = 1 + \lambda t + \frac{\lambda^2 t^2}{2!} + \dots + \frac{\lambda^k t^k}{k!} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \lambda^k \frac{t^k}{k!}$$
$$A \in \mathbb{C}^{n \times n} \quad e^{At} \triangleq I + At + A^2 \frac{t^2}{2!} + \dots + A^k \frac{t^k}{k!} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} A^k \frac{t^k}{k!}$$

Propiedades

- 1) e^{At} es absolutamente convergente $\forall t \in \mathbb{R}$, $t \in \mathbb{C}$
- 2) e^{At} es unif. conv. \forall intervalo finito $\subset \mathbb{R}$
- 3) e^{At} es no singular $\forall t$ finito
- 4) Si $A = de$ $\Phi(t, t_0) = e^{A(t-t_0)}$!

MÉTODOS de CÁLCULO de e^{At}

Recordemos

Si $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ se define $d(s) = \det(sI - A)$

- $d(s)$: polinomio característico de A
- $d(s) = s^n + d_1 s^{n-1} + d_2 s^{n-2} + \dots + d_n$
- $d(s) = 0$: ecuación característica de A
- $\lambda_i \in \mathbb{C} / d(\lambda_i) = 0$: autovalores de A

3) Por tr. de Laplace:

$$\mathcal{L}\{e^{At}\} = (sI - A)^{-1}$$

$$\Rightarrow e^{At} = \mathcal{L}^{-1}\left[(sI - A)^{-1}\right]$$

Inversión de (sI-A)

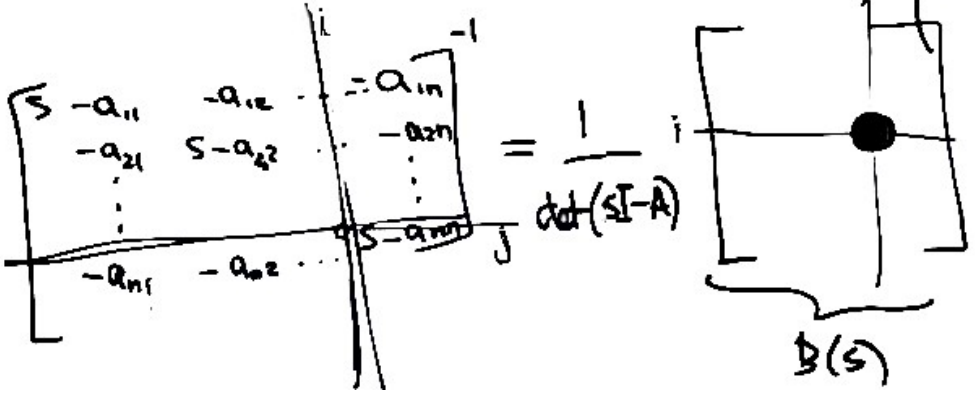
Proposición

$$\mathcal{L}\{e^{At}\} = (sI-A)^{-1} = \frac{B(s)}{d(s)}$$

con $d(s) = \det(sI-A)$

$$B(s) = B_0 s^{n-1} + B_1 s^{n-2} + B_2 s^{n-3} + \dots + B_{n-1}$$

B_j : matrices des.



Se invierte según regla de Cramer:
 $b_{ij}(s) = -1^{(i+j)} \det M_{ji}(s)$

Proposición $\mathcal{L}\{e^{At}\} = (sI-A)^{-1} = \frac{B(s)}{d(s)}$ con $d(s) = \det(sI-A)$

$$B(s) = B_0 s^{n-1} + B_1 s^{n-2} + B_2 s^{n-3} + \dots + B_{n-1} \quad B_j: \text{matrices des.}$$

Proposición: Las matrices B_j satisfacen la recursión:

como $(sI-A)^{-1} = \frac{B(s)}{d(s)} \Rightarrow d(s)I = B(s)(sI-A)$

$$[B_0 s^{n-1} + B_1 s^{n-2} + B_2 s^{n-3} + \dots + B_{n-2} s + B_{n-1}](sI-A) = (s^n + d_1 s^{n-1} + d_2 s^{n-2} + d_3 s^{n-3} + \dots + d_{n-1} s + d_n)I$$

$$\begin{aligned} B_0 &= I \\ B_1 &= B_0 A + d_1 I \\ B_2 &= B_1 A + d_2 I \\ B_3 &= B_2 A + d_3 I \\ &\vdots \\ B_{n-1} &= B_{n-2} A + d_{n-1} I \\ 0 &= B_{n-1} A + d_n I \end{aligned}$$

pot	
s^n	$B_0 = I$
s^{n-1}	$B_1 - B_0 A = d_1 I$
s^{n-2}	$B_2 - B_1 A = d_2 I$
\vdots	$B_3 - B_2 A = d_3 I$
s	$B_{n-1} - B_{n-2} A = d_{n-1} I$
s^0	$-B_{n-1} A = d_n I$

Proposición: $\mathcal{L}\{e^{At}\} = (sI - A)^{-1} = \frac{B(s)}{d(s)}$

con $d(s) = \det(sI - A)$

$$B(s) = B_0 s^{n-1} + B_1 s^{n-2} + B_2 s^{n-3} + \dots + B_{n-1}$$

B_j : matrices des.

Proposición: Las matrices B_j satisfacen la recursión:

$$\begin{aligned} B_0 &= I \\ B_1 &= B_0 A + d_1 I \\ B_2 &= B_1 A + d_2 I \\ B_3 &= B_2 A + d_3 I \\ &\vdots \\ B_{n-1} &= B_{n-2} A + d_{n-1} I \\ \underline{0} &= B_{n-1} A + d_n I \end{aligned}$$

TEOREMA de CAYLEY-HAMILTON

Toda matriz $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ satisface su ec. característica:

$$\boxed{d(A) = 0}$$

donde $d(s) = \det(sI - A)$

$$d(\lambda) = \lambda^n + d_1 \lambda^{n-1} + d_2 \lambda^{n-2} + \dots + d_n I$$

demo: $B_0 = I$

$$\begin{aligned} B_1 &= A + d_1 I \\ B_2 &= A^2 + A d_1 + d_2 I \\ B_3 &= A^3 + A^2 d_1 + A d_2 + d_3 I \\ B_{n-1} &= A^{n-1} + d_1 A^{n-2} + d_2 A^{n-3} + \dots + d_{n-1} A + d_n I \\ \underline{0} &= A^n + d_1 A^{n-1} + d_2 A^{n-2} + \dots + d_{n-1} A + d_n I \end{aligned}$$

4) Cálculo de e^{At} por Cayley-Hamilton

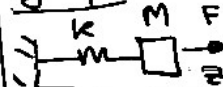
$$\begin{cases} e^{At} = I + At + \frac{A^2 t^2}{2!} + \dots + \frac{A^{n-1} t^{n-1}}{(n-1)!} + \dots \\ e^{At} = I + At + \frac{A^2 t^2}{2!} + \dots + \frac{A^{n-1} t^{n-1}}{(n-1)!} + \dots \end{cases}$$

$$e^{Mt} = Q(M) d(M) + R_t(M)$$

$$e^{At} = Q(A) d(A) + R_t(A) = \alpha_0(t) A^{n-1} + \alpha_1(t) A^{n-2} + \dots + \alpha_{n-1}(t) I$$

$$e^{Ft} = Q(F) d(F) + R_t(F) \Rightarrow \boxed{e^{At} = R_t(\lambda) = \alpha_0(t) \lambda^{n-1} + \alpha_1(t) \lambda^{n-2} + \dots + \alpha_{n-1}(t)}$$

ejemplo



$$\begin{bmatrix} \dot{z}(t) \\ z(t) \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -\frac{k}{m} & 0 \end{bmatrix}}_A \begin{bmatrix} z(t) \\ \dot{z}(t) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{1}{m} \end{bmatrix} F$$

$$\frac{k}{m} = 1 \Rightarrow A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$d(s) = \det(sI - A) = s^2 + 1 \Rightarrow \begin{matrix} \lambda = j \\ \lambda = -j \end{matrix}$$

$$x(t) = \begin{bmatrix} z(t) \\ \dot{z}(t) \end{bmatrix}, \quad x(0) = x_0$$

$$x_h(t) = e^{At} x_0 \quad ; \quad e^{At} = \alpha_0 A + \alpha_1 I$$

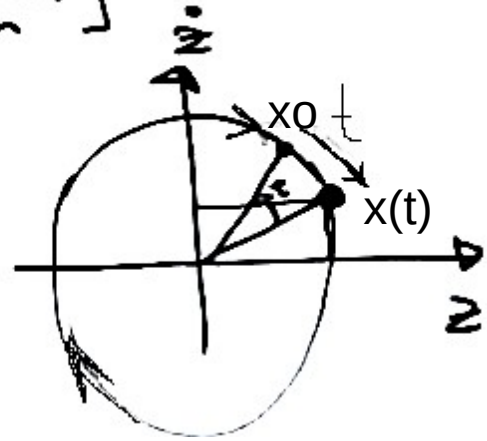
$$\begin{cases} e^{jt} = \alpha_0 j + \alpha_1 \\ e^{-jt} = \alpha_0 (-j) + \alpha_1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} e^{jt} - e^{-jt} = 2\alpha_0 j \Rightarrow \alpha_0 = \frac{e^{jt} - e^{-jt}}{2j} = \sin t \\ e^{jt} + e^{-jt} = 2\alpha_1 \Rightarrow \alpha_1 = \frac{e^{jt} + e^{-jt}}{2} = \cos t \end{cases}$$

$$\Rightarrow e^{At} = \sin t \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} + \cos t \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{bmatrix}$$

Es un oscilador armónico. El estado rota a velocidad angular constante a partir de la condición inicial. La posición z y la velocidad z' son las proyecciones sobre los ejes.

$$e^{At} = I + At + \frac{A^2 t^2}{2!} + \dots + \frac{A^k t^k}{k!} + \dots$$

$$X_h(t) = \begin{bmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{bmatrix} \begin{bmatrix} z_{1,0} \\ \dot{z}_{1,0} \end{bmatrix}$$



$$X_h(t) = \begin{bmatrix} z(t) \\ \dot{z}(t) \end{bmatrix} \quad X(0) = X_0$$

$$X_h(t) = e^{At} X_0$$

$$\begin{cases} e^{jt} = \alpha_0 j + \alpha_1 \\ e^{-jt} = \alpha_0(-j) + \alpha_1 \end{cases} \Rightarrow e^{jt}$$

$$\Rightarrow e^{At} = \dots$$