

طراحی رؤیتگر تطبیقی پیش‌بین برای سیستم‌های دارای تأخیر هم‌زمان در ورودی و حالت همراه با نامعینی

سید حمید هاشمی پور^۱

۱- استادیار- دانشکده مهندسی برق- دانشگاه آزاد اسلامی واحد رودسر و املش- گیلان- ایران

h.hashemipour@srbiau.ac.ir

چکیده: در این مقاله، جبران سازی تأخیر برای یک سیستم دارای تأخیر هم‌زمان در حالت و ورودی همراه با نامعینی با رؤیتگر تطبیقی بررسی می‌شود. برای پیش‌بینی دقیق باوجود عبارت نامعلوم، ابتدا یک رؤیتگر تطبیقی برای سیستم طراحی می‌شود. نامعینی سیستم همراه با تأخیر متغیر بازمان با یک تابع محدودشده که نیاز نیست مقدار تأخیر و حد بالای نامعینی برای طراحی معلوم باشد. سپس رؤیتگر دوم به‌منظور جبران سازی تأخیر هم‌زمان در حالت و ورودی معرفی می‌شود که تأخیر در ورودی به‌صورت اختیاری می‌تواند بزرگ‌تر از تأخیر در حالت باشد. مزیت این روش این است که برای جبران تأخیر در ورودی در سیستم نامعین، از حل عددی استفاده نمی‌کند. با استفاده از تئوری لیپانوف اثبات می‌گردد که با رؤیتگرهای طراحی‌شده، تأخیر در ورودی سیستم دارای نامعینی غیرخطی به‌خوبی جبران سازی شده و خطای تخمین محدود و کوچک خواهد بود. مزیت و کارایی روش پیشنهادی با یک مثال عددی نشان داده می‌شود.

واژه‌های کلیدی: تأخیر در ورودی، رؤیتگر تطبیقی، ماتریس نابرابری خطی

نوع مقاله: پژوهشی

DOI: 10.52547/jiaeee.19.2.231

تاریخ ارسال مقاله: ۱۳۹۸/۱۱/۲۸

تاریخ پذیرش مشروط مقاله: ۱۳۹۹/۱۱/۲۷

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۰/۰۳/۱۰

نام نویسنده‌ی مسئول: سید حمید هاشمی پور

نشانی نویسنده‌ی مسئول: ایران - گیلان - رودسر - خیابان شهدا - دانشگاه آزاد اسلامی واحد رودسر و املش - دانشکده‌ی برق

۱- مقدمه

سیستم‌های با تأخیر زمانی به‌عنوان دسته‌ی مهمی از سیستم‌ها، در فرآیند شیمیایی، آثرویدینامیک، سیستم‌های هیدرولیک، راکتورهای هسته‌ای و شبکه‌های ارتباطی حضور داشته و معادلات دینامیکی توصیف‌کننده اغلب سیستم‌های کاربردی، تأخیری می‌باشند. بسیاری از فرآیندهای صنعتی، سیستم‌های مکانیکی و الکتریکی و اقتصادی در دینامیک داخلی‌شان شامل پدیده‌ی زمان مرده هستند. علاوه بر این حس‌گرها، محرک‌ها و شبکه‌های ارتباطی تأخیرهای اضافی را ایجاد می‌کنند. تأخیر زمانی به‌عنوان زمان موردنیاز بین اعمال تغییر در ورودی و مشاهده‌ی تأثیر آن در خروجی نیز تعریف می‌شود. زمان تأخیر می‌تواند ثابت یا متغیر بوده و این بستگی به پیچیدگی سیستم دارد. مسئله دیگر در سیستم‌های تأخیری بعد بی‌نهایت این سیستم‌ها هست که کنترل آن‌ها را پیچیده می‌کند. از این‌رو مطالعات سیستم‌های تأخیری همچنان موردتوجه بسیاری از محققان است [۱-۳].

فیدبک پیش‌بین یک روش مؤثر و کارا برای جبران تأخیر در ورودی در سیستم‌ها می‌باشد. پیش‌بین اسمیت در اواخر دهه پنجاه برای جبران تأخیر در ورودی برای سیستم‌های پایدار ارائه‌شده [۴]، اما این روش برای سیستم‌هایی با حلقه باز ناپایدار مناسب نبود. البته در چند دهه بعد پیش‌بین اسمیت بهبودیافته برای سیستم‌های با حلقه باز ناپایدار معرفی شد [۵]. در ادامه پژوهش‌های تحقیقی برای جبران تأخیر در ورودی، این محدودیت با روشی که فیدبک پیش‌بین نامیده می‌شود، برداشته شد [۶]. ایده این روش استفاده از حالت‌های جاری و سیگنال‌های کنترل گذشته برای جبران تأخیر در ورودی است. یک ویژگی جالب این روش این است که سیستم حلقه بسته دارای صف‌های محدود بوده و به همین دلیل این روش جایابی طیف محدود نامیده می‌شود [۶]. در [۷] روش جایابی طیف جزئی برای سیستم‌هایی با مقادیر ویژه ناپایدار ارائه‌شده که این روش نیز سیستم را دارای بعد بی‌نهایت خواهد کرد. بیشتر مقالاتی که از ایده پیش‌بین برای حل مسئله تأخیر در ورودی استفاده کردند، از تکنیک کاهش مدل و جایابی طیف محدود استفاده کرده‌اند [۸]. اگر در سیستمی علاوه بر تأخیر در ورودی، تأخیر در حالت نیز باشد، آنگاه روش کاهش مدل دیگر کاربرد ندارد. همچنین حل انتگرال عددی، استفاده از حالت‌ها و سیگنال‌های کنترلی گذشته برای پیش‌بینی آینده آسان نبوده و خود حل عددی یکی از عوامل تأخیر در ورودی در سیستم‌ها می‌باشد. در [۹] روش پیش‌بین کوتاه شده^۱ برای پایدارسازی سیستم‌هایی با تأخیر هم‌زمان در ورودی و حالت و دارای حلقه باز ناپایدار ارائه‌شده است. البته این روش هم در ادامه به حل عددی منجر می‌شود. در تحقیق دیگری از همین نویسندگان روش پیش‌بین آشیانه‌ای برای پایدارسازی سیستم‌هایی با حلقه باز ناپایدار و با فرض اینکه تأخیر در ورودی به صورت اختیاری بزرگ‌تر از تأخیر در حالت باشد، معرفی شده است [۱۰]. این ایده در واقع بسط روش فیدبک پیش‌بین بوده، اما با اعمال

تغییراتی در آن، برای زمانی که تأخیر در ورودی بزرگ‌تر از تأخیر در حالت باشد، نیز قابل‌استفاده بود. البته در این روش هم باز جبران تأخیر در ورودی به‌وسیله حل عددی انجام‌شده است. در [۱۱] روش اضافه کردن انتگرال‌گیر برای جبران تأخیر هم‌زمان در حالت و ورودی ارائه‌شده است، اما این روش به دلیل اضافه کردن قطب جدید به سیستم سرعت پایداری را کاهش داده و پاسخ‌های سیستم با یک نوسان قابل‌توجه همراه است. به دلیل ماهیت نامعین سیستم‌ها، محققان بسیاری از ایده کنترل تطبیقی برای جبران سازی و پایدارسازی سیستم‌های تأخیری استفاده کرده‌اند [۱۲]. در [۱۳] یک رُویتگر فازی- تطبیقی برای سیستم‌های غیرخطی تأخیری با محدودیت‌هایی در ورودی و خروجی طراحی شده است. همچنین استفاده از شبکه‌های عصبی برای کنترل سیستم‌های نامعین با تأخیر ثابت در ورودی نیز در [۱۴] بررسی شده است. استفاده از رُویتگر در سیستم‌های تأخیری برای جبران سازی اخیراً موردتوجه محققان قرار گرفته است [۱۵، ۱۶]. در این راستا، یک رُویتگر با رویکرد مد لغزشی برای سیستم غیرخطی نامعین با تأخیر متغیر بازمان در حالت در [۱۷] معرفی شده است. در [۱۸] یک سیستم نامعین با تأخیر متغیر بازمان در حالت بررسی شده و نامعینی با یک تابع خطی محدودشده است. در [۱۹] پایدارسازی سیستم دارای تأخیر ثابت در حالت و ورودی برای سیستم پیوسته و گسسته بررسی شده و از رُویتگر برای جبران سازی استفاده شده است، اما در این کار تحقیقی، نامعینی که پیش‌بینی در سیستم‌های دارای تأخیر در ورودی را مشکل می‌کند، در نظر گرفته نشده است. استفاده از چندین روش برای جبران تأخیر در ورودی در سیستم‌های مقیاس بزرگ اخیراً توسط نویسندگان مقاله ارائه‌شده است [۲۰-۲۲]. در [۲۲] یک رُویتگر تطبیقی به‌منظور معلوم بودن عبارت به‌هم‌پیوستگی طراحی شده تا پیش‌بینی دقیق‌تری صورت گیرد. وجود نامعینی جبران تأخیر در ورودی را سخت خواهد کرد. همچنین در [۲۳] ایده استفاده از رُویتگر برای جبران تأخیر در ورودی برای یک سیستم خطی ارائه‌شده که در آن با استفاده از LMI ابتدا یک فیدبک حالت بدون در نظر گرفتن تأثیر تأخیر در ورودی برای سیستم به‌منظور پایدارسازی طراحی می‌شود، سپس در گام بعدی با استفاده از رُویتگر، تأخیر در ورودی جبران خواهد شد. البته محدودیت این روش‌ها آن است که فقط برای سیستم‌های خطی قابل‌استفاده است.

در این مقاله از ایده رُویتگر به دو منظور استفاده می‌شود. ابتدا یک رُویتگر تطبیقی به‌منظور معلوم بودن عبارت‌های سیستم و تخمین نامعینی استفاده می‌شود. در مرحله بعد رُویتگر به‌منظور جبران سازی، در سیستم دارای تأخیر هم‌زمان در ورودی و حالت به همراه یک عبارت نامعین دارای تأخیر متغیر بازمان طراحی می‌شود. همچنین فرض می‌شود که تأخیر در ورودی به‌صورت اختیاری بزرگ‌تر از تأخیر در حالت باشد که خود این مسئله بسیاری از روش‌های ارائه‌شده قبلی به‌منظور جبران سازی را غیر علی و غیرقابل پیاده‌سازی در عمل



$$x(t) = \Xi(t), \quad t \in [t_0 - \tau, t_0]$$

که $\tau = \max\{\bar{h}, d\}$ و تابع $\Xi(t)$ پیوسته است. در ادامه برای طراحی رؤیتگر تطبیقی فرض‌های زیر در نظر گرفته می‌شود:

فرض ۱. ماتریس مثبت معین P از معادله زیر به دست آمده که Q نیز یک ماتریس مثبت معین است:

$$A_m^T P + P A_m = -Q \quad (3)$$

در این رابطه A_m یک ماتریس پایدار و در واقع به نوعی مدل مرجع می‌باشد. اگر جفت $\{A_m, B\}$ پایدار و کنترل‌پذیر باشد، فرض ۱ برآورده می‌شود.

فرض ۲. حد بالای عبارت $\xi(\cdot)$ با تابع $\rho(\cdot)$ که یک تابع مثبت، محدود و یکنواخت نسبت به زمان بوده و با مقدار ثابت نامعلوم θ^* به صورت زیر مقید می‌شود:

$$\xi(\theta, x(t), x(t-h(t), t)) \leq \theta^* \rho(x(t), x(t-h(t))) \quad (4)$$

و طراحی کنترل‌کننده وابسته به مقدار $\rho(\cdot)$ نیست. بدون کاستن از کلیت مسئله، تعریف زیر را در نظر می‌گیریم:

$$\psi^* = \eta^{-1} \varepsilon \|\theta^*\|^2 \quad (5)$$

در این رابطه η و ε ثابت‌های مثبت بوده و ε لازم نیست که مقدار آن معلوم باشد. همچنین فرض می‌شود که ψ^* یک ثابت مثبت نامعلوم است. در نظر گرفتن این فرض، کمک می‌کند که سیستم در برابر اغتشاش‌های دارای حدهای بالای محدود نیز مقاوم باشد. چون می‌توان این اغتشاش‌ها و نامعینی‌ها را در داخل این عبارت مدل کرد. در واقع با این فرض، کافی است که نامعینی سیستم کران‌دار بوده ولی برای طراحی کنترل‌کننده نیازی نیست که این کران معلوم باشد.

فرض ۳. جفت (A, C) کاملاً رؤیت‌پذیر می‌باشند.

فرض ۴. شرایط سازگاری برای طراحی رؤیتگر به شرح زیر در نظر گرفته می‌شود:

$$A - A_m = K'C, \quad A_d - K"C = 0$$

که K' و K'' بهره رؤیتگر هست. از آنجایی که انتخاب مدل مرجع معمولاً دست طراح سیستم بوده، برآورده کردن شروط بالا نمی‌تواند خیلی سخت باشد. البته این شرایط که بنام شرایط سازگاری شناخته می‌شود، در مقالات زیادی استفاده شده و مختص به کار ما نیست [۲۶، ۲۷]

فرض ۵. با انتخاب مناسب K و K_r سیستم زیر می‌تواند پایدار مجانبی باشد:

$$\dot{x}(t) = (A + BK)x(t) + (A_d + BK_r)x(t-d) \quad (6)$$

که این ضرایب می‌تواند به وسیله ماتریس LMI تعیین شود. یعنی برای پایداری کافی است که ماتریس زیر پایدار باشد.

$$\begin{bmatrix} P(A+BK) + (A+BK)^T P + Q & P(A_d + BK_r) \\ (A_d + BK_r)^T P & -Q \end{bmatrix} < 0$$

می‌کند. همچنین نامعلوم بودن حد بالای نامعینی نیز اعمال این روش را برای بسیاری از سیستم‌های عملی امکان‌پذیر می‌کند، چون در عمل معمولاً حد بالای نامعینی‌ها در دسترس نیست. همچنین نیازی به معلوم بودن مقدار تأخیر متغیر با زمان نیست و فرض اینکه مشتق آن کمتر از یک باشد، نیز در این مقاله برداشته شده است. در واقع این مقاله بسط روش ارائه شده در [۲۳] می‌باشد که یک حل غیر عددی برای سیستم‌های تأخیری خطی ارائه کرده که در این مقاله این ایده برای سیستم‌هایی دارای تأخیر هم‌زمان در ورودی و حالت ولی همراه با عبارت نامعین غیرخطی و تأخیر متغیر با زمان بسط داده می‌شود.

نوآوری کار حاضر، معرفی یک روش غیر عددی برای سیستم‌های دارای تأخیر هم‌زمان در حالت و ورودی به همراه عبارت غیرخطی نامعین دارای تأخیر متغیر با زمان می‌باشد. در [۲۳، ۱۹] نامعینی غیرخطی در نظر گرفته نشده که در نظر گرفتن آن، پیش‌بینی دقیق برای جبران سازی را با مشکل مواجه می‌کند. همچنین در [۱۷، ۱۸] تأخیر در ورودی در نظر گرفته نشده و فقط اثر تأخیر در حالت در سیستم نامعین بررسی شده است. در این مقاله اثر تأخیر در ورودی و حالت، تأخیر متغیر با زمان و نامعینی هم‌زمان با هم بررسی شده و برای جبران سازی و پایدارسازی سیستم با وجود همه این عوامل، راهکارهایی پیشنهاد شده است. این مقاله شامل بخش‌های زیر می‌باشد. در بخش دوم، فرضیات و فرمول‌بندی مسئله معرفی می‌شود. طراحی رؤیتگر و اثبات پایداری آن به روش لیاپانوف در بخش سوم آورده شده است. در بخش چهارم، یک مثال عددی در نظر گرفته شده که تئوری‌های معرفی شده بر روی آن اعمال می‌شوند. در بخش پنجم نیز نتیجه‌گیری مقاله قرار داده شده است.

۲- فرضیات و فرمول‌بندی مسئله

یک کلاس از سیستم‌های تأخیر زمانی با تأخیر در حالت و ورودی همراه با یک عبارت نامعین با معادلات زیر بیان می‌شود:

$$\dot{x}(t) = Ax(t) + A_d x(t-d) + Bu(t-R) + B\xi(\theta, x(t), x(t-h(t), t)) \quad (1)$$

که $x \in R^n$ و $u \in R^m$ به ترتیب حالت‌های سیستم و ورودی کنترلی است. همچنین $A, A_d \in R^{n \times n}$ ماتریس‌های معلوم، d و R تأخیر در حالت و ورودی و $\xi(\theta, x(t), x(t-h(t), t))$ یک عبارت نامعلوم و دارای تأخیر متغیر با زمان است که در واقع نامعینی‌های سیستم را نمایندگی می‌کند. همچنین تأخیر $h(t)$ محدود و متغیر با زمان بوده و شرایط زیر را برآورده می‌کند:

$$0 \leq \bar{f} \leq h(t) \leq \bar{h} < \infty \quad (2)$$

که \bar{f} و \bar{h} ثابت‌های مثبت هستند. در بررسی منابع مشخص می‌شود که در بسیاری از آن‌ها فرض مثبت و کمتر از یک بودن مشتق این تأخیر جزو فرض‌های مسئله است [۲۴-۲۶]. اما در کار حاضر فقط فرض مثبت و محدود بودن این تأخیر در نظر گرفته شده است. شرایط اولیه مرتبط با تأخیر به صورت زیر است:

۳- طراحی روتگر تطبیقی

۳-۱- طراحی روتگر تطبیقی به‌منظور تخمین

نامعینی سیستم

در این بخش یک روتگر تطبیقی به‌منظور معلوم بودن سیستم با یک روش جدید و ساده طراحی می‌شود. بدین منظور بردار خروجی $y(t)$ به‌صورت زیر تعریف می‌شود:

$$y(t) = Cx(t) \quad (9)$$

قضیه ۱. اگر برای سیستم (۱) روتگر تطبیقی به‌صورت زیر در نظر گرفته شود:

$$\dot{\hat{x}}(t) = A\hat{x}(t) + A_d\hat{x}(t-d) + Bu(t-R) \quad (10)$$

$$+ BF(\hat{\psi}(t), e(t), t)$$

$$+ K'(y(t) - C\hat{x}(t)) + K''(y(t-d) - C\hat{x}(t-d))$$

که

$$F(\hat{\psi}(t), e(t), t) = \frac{1}{2}\eta\hat{\psi}(t)B^T Pe(t) \quad (11)$$

و

$$\frac{d\hat{\psi}(t)}{dt} = -\gamma\sigma\hat{\psi}(t) + \gamma\eta\|B^T Pe(t)\|^2 \quad (12)$$

آنگاه با استفاده از فرض‌های در نظر گرفته‌شده، خطای روتگر به‌طور نمایی و یکنواخت به یک کره کوچک همگرا می‌شود.

اثبات. در این روابط $\hat{\psi}(t)$ در واقع تخمین مقدار نامعین ψ^* در (۵) بوده و به‌وسیله قانون تطبیقی (۱۰) به‌روزرسانی می‌شود. همچنین در (۱۰) γ, σ ثابت‌های مثبت و $\hat{\psi}(t_0)$ محدود و $e(t)$ خطای روتگر است. با در نظر گرفتن $\tilde{\psi}(t) = \hat{\psi}(t) - \psi^*$ قانون تطبیقی (۱۰) را می‌توان به‌صورت زیر نوشت:

$$\frac{d\tilde{\psi}(t)}{dt} = -\gamma\sigma\tilde{\psi}(t) + \gamma\eta\|B^T Pe(t)\|^2 - \gamma\sigma\psi^* \quad (13)$$

با تعریف خطای روتگر به‌صورت $e(t) = x(t) - \hat{x}(t)$ آنگاه مشتق این خطا برابر است با

$$\dot{e}(t) = (A - K'C)e(t) + (A_d - K''C)e(t-d) \quad (14)$$

$$+ B(\xi(\theta, x(t), x(t-h(t)), t) - F(\hat{\psi}(t), e(t), t))$$

با استفاده از فرض ۴، رابطه بالا را می‌توان به‌صورت زیر بازنویسی کرد:

$$\dot{e}(t) = A_m e(t) \quad (15)$$

$$+ B(\xi(\theta, x(t), x(t-h(t)), t) - F(\hat{\psi}(t), e(t), t))$$

حال برای اثبات همگرایی خطا در روتگر پیشنهادی، یک تابع لیپانوف به‌صورت زیر تعریف می‌شود:

$$V(e(t), \tilde{\psi}(t)) = e(t)^T P e(t) + \frac{1}{2}\gamma^{-1}\tilde{\psi}(t)^2 \quad (16)$$

مشتق تابع لیپانوف برابر است با

$$\frac{dV(e(t), \tilde{\psi}(t))}{dt} = \quad (17)$$

$$e(t)^T (A_m^T P + P A_m) e(t) + \gamma^{-1}\tilde{\psi}(t) \frac{d\tilde{\psi}(t)}{dt} + 2e(t)^T P B \left(\xi(\theta, x(t), x(t-h(t)), t) - \frac{1}{2}\eta\hat{\psi}(t)B^T P e(t) \right)$$

با در نظر گرفتن فرض ۱، رابطه بالا را می‌توان به‌صورت زیر نوشت:

$$\frac{dV(e(t), \tilde{\psi}(t))}{dt} \leq -\lambda_{\min}(Q)\|e(t)\|^2 + \gamma^{-1}\tilde{\psi}(t) \frac{d\tilde{\psi}(t)}{dt} \quad (18)$$

$$+ 2e(t)^T P B \theta^* \rho(x(t), x(t-h(t)))$$

$$- e(t)^T P B (\eta\hat{\psi}(t)B^T P e(t))$$

بر طبق مرجع [۲۸] برای اثبات پایداری لیپانوف از رابطه زیر که به ازای هر ثابت مثبت $\varepsilon > 0$ برقرار بوده، استفاده می‌شود:

$$2ab \leq \varepsilon a^2 + \varepsilon^{-1}b^2, \quad \forall a, b \in R^+ \quad (19)$$

با استفاده از این نابرابری، رابطه (۱۶) را می‌توان به‌صورت زیر بازنویسی کرد:

$$\frac{dV(e(t), \tilde{\psi}(t))}{dt} \leq -\lambda_{\min}(Q)\|e(t)\|^2 + \gamma^{-1}\tilde{\psi}(t) \frac{d\tilde{\psi}(t)}{dt} \quad (20)$$

$$+ \varepsilon(\theta^*)^2 \|B^T P e(t)\|^2 + \varepsilon^{-1}\|\rho(x(t), x(t-h(t)))\|^2$$

$$- \eta\hat{\psi}(t)\|B^T P e(t)\|^2$$

با در نظر گرفتن (۵)، رابطه بالا به‌صورت زیر درمی‌آید:

$$\frac{dV(e(t), \tilde{\psi}(t))}{dt} \leq -\lambda_{\min}(Q)\|e(t)\|^2 + \gamma^{-1}\tilde{\psi}(t) \frac{d\tilde{\psi}(t)}{dt} \quad (21)$$

$$- \eta\tilde{\psi}(t)\|B^T P e(t)\|^2 + \varepsilon^{-1}\|\rho(x(t), x(t-h(t)))\|^2$$

حال با توجه به اینکه $\hat{\psi}(t) = \tilde{\psi}(t) + \psi^*$ و (۱۰) و (۱۱) خواهیم داشت:

$$\frac{dV(e(t), \tilde{\psi}(t))}{dt} \leq -\lambda_{\min}(Q)\|e(t)\|^2 \quad (22)$$

$$+ \varepsilon^{-1}\|\rho(x(t), x(t-h(t)))\|^2 - \sigma(\tilde{\psi}(t))^2 - \sigma\tilde{\psi}(t)\psi^*$$

با اندکی دست‌کاری این معادلات خواهیم داشت:

$$\frac{dV(e(t), \tilde{\psi}(t))}{dt} \leq -\lambda_{\min}(Q)\|e(t)\|^2 - \frac{1}{2}\sigma\tilde{\psi}^2(t) \quad (23)$$

$$+ \frac{1}{2}\sigma|\psi^*|^2 + \varepsilon^{-1}\|\rho(x(t), x(t-h(t)))\|^2$$

که

$$\bar{\varepsilon} = \frac{1}{2}\sigma|\psi^*|^2 \quad (24)$$

با صرف‌نظر از عبارات منفی و در نظر گرفتن تابع لیپانوف تعریف‌شده در (۱۴) می‌توان نوشت:

$$\frac{dV(e(t), \tilde{\psi}(t))}{dt} \leq -\lambda_{\min}(Q)\lambda_{\max}^{-1}(P)e^T(t)Pe(t) \quad (25)$$

$$- \frac{1}{2}\sigma\tilde{\psi}^2(t) + \varepsilon^{-1}\|\rho(x(t), x(t-h(t)))\|^2 + \bar{\varepsilon}$$

$$\leq -\mu V(e(t), \tilde{\psi}(t)) + \varepsilon^{-1}\|\rho(x(t), x(t-h(t)))\|^2 + \bar{\varepsilon}$$

که

$$\mu = \min\{\lambda_{\min}(Q)\lambda_{\max}^{-1}(P), \sigma\gamma\} \quad (26)$$



با فرض اینکه $V(t) = V(e(t), \tilde{w}(t))$ و با توجه به تعریف تابع لیاپانوف در (۱۴) و بعد از مقداری دست‌کاری معادلات و با استفاده از (۲۴) برای هر $t \geq t_0$ خواهیم داشت:

$$\begin{aligned} \|e(t)\|^2 &\leq (\lambda_{\min}(P))^{-1} e^{-\mu(t-t_0)} V(t_0) \\ &+ (\lambda_{\min}(P))^{-1} \mu^{-1} \left(\frac{1}{2} \sigma |\psi^*|^2 \right) + \\ &(\lambda_{\min}(P))^{-1} \varepsilon^{-1} \int_{t_0}^t \left(e^{-\mu(t-\tau)} \|\rho(x(\tau), x(\tau-h(\tau)))\|^2 \right) d\tau \end{aligned} \quad (25)$$

که ثابت مثبت است. همچنین می‌توان گفت این پارامتر نابرابری زیر را نیز برآورده می‌کند:

$$\frac{(\lambda_{\min}(P))^{-1} \varepsilon^{-1}}{\mu} < 1 \quad (26)$$

پس به ازای هر $0 \leq \delta \leq \mu$ تابع پیوسته زیر تعریف می‌شود:

$$k(\delta) = \frac{(\lambda_{\min}(P))^{-1} \varepsilon^{-1}}{\mu - \delta} e^{\delta \bar{h}} \quad (27)$$

از رابطه (۲۶) و (۲۷) می‌توان استنباط کرد که $k(0) < 1$ و همچنین یک ثابت مثبت مثل δ_0 وجود دارد به طوری که $k(\delta_0) < 1$ و $\delta_0 < \mu$ باشد و

$$\bar{k}_0 = k(\delta_0) < 1 \quad (28)$$

حال با ضرب دو طرف رابطه (۲۵) در عبارت $e^{\delta_0(t-t_0)}$ و این حقیقت که $\delta_0 < \mu$ و بعد از کمی دست‌کاری معادله (۲۵)، نابرابری زیر برای هر $t \geq t_0$ می‌تواند به دست آید:

$$\begin{aligned} \|e(t)\|^2 e^{\delta_0(t-t_0)} &\leq (\lambda_{\min}(P))^{-1} V(t_0) \\ &+ (\lambda_{\min}(P))^{-1} \mu^{-1} \left(\frac{1}{2} \sigma |\psi^*|^2 \right) e^{\delta_0(t-t_0)} \\ &\left\{ \left(e^{-(\mu-\delta_0)(t-\tau)} \right) \left(e^{\delta_0 h(\tau)} \right) \right\} \\ &(\lambda_{\min}(P))^{-1} \varepsilon^{-1} \int_{t_0}^t \left\| \rho(x(\tau), x(\tau-h(\tau))) \right\|^2 d\tau \end{aligned} \quad (29)$$

همچنین برای هر $t \geq t_0$ خواهیم داشت:

$$Y_0(t) = \max_{\zeta \in [t_0-h, t]} \left(\|e(\zeta)\|^2 e^{\delta_0(\zeta-t_0)} \right) \quad (30)$$

و

$$S(t) = \max_{\zeta \in [t_0-h, t]} \left(\|\rho(x(\zeta), \zeta)\|^2 e^{\delta_0(\zeta-t_0)} \right) \quad (31)$$

همچنین، رابطه (۲۹) را می‌توان به صورت زیر بازنویسی کرد:

$$\begin{aligned} \|e(t)\|^2 e^{\delta_0(t-t_0)} &\leq (\lambda_{\min}(P))^{-1} V(t_0) \\ &+ \frac{(\lambda_{\min}(P))^{-1} \varepsilon^{-1}}{\mu - \delta_0} e^{\delta_0 \bar{h}} S(t) \\ &+ (\lambda_{\min}(P))^{-1} \mu^{-1} \left(\frac{1}{2} \sigma |\psi^*|^2 \right) e^{\delta_0(t-t_0)} \end{aligned} \quad (32)$$

از (۳۰) و (۳۱) برداشت می‌شود که $S(t)$ توابع غیر کاهشی هستند. همچنین می‌توان گفت که طرف راست نابرابری (۳۲) نیز غیر کاهشی است. بنابراین با تعریف $Y_0(t)$ و با استفاده از (۳۲) خواهیم داشت:

$$\begin{aligned} Y_0(t) &\leq (\lambda_{\min}(P))^{-1} V(t_0) \\ &+ (\lambda_{\min}(P))^{-1} \mu^{-1} \left(\frac{1}{2} \sigma |\psi^*|^2 \right) e^{\delta_0(t-t_0)} \\ &+ \frac{(\lambda_{\min}(P))^{-1} \varepsilon^{-1}}{\mu - \delta_0} e^{\delta_0 \bar{h}} S(t) \end{aligned} \quad (33)$$

که اگر فرض شود:

$$S(t) = \max \{ Y_0(t), S(t) \}, \quad t \geq 0 \quad (34)$$

پس با استفاده از (۲۷) و (۲۸) و معادله (۳۳) رابطه زیر را می‌توان نوشت:

$$\begin{aligned} Y_0(t) &\leq (\lambda_{\min}(P))^{-1} V(t_0) + \bar{d}_0 S(t) \\ &+ (\lambda_{\min}(P))^{-1} \mu^{-1} \left(\frac{1}{2} \sigma |\psi^*|^2 \right) e^{\delta_0(t-t_0)} \end{aligned} \quad (35)$$

از آنجایی که $Y_0(t)$ و $S(t)$ غیر کاهشی هستند و ε مثبت بوده، بنابراین خواهیم داشت:

$$\bar{d}_0 S(t) \leq v^* Y_0(t) \quad (36)$$

که $v^* < 1$ می‌تواند هر ثابت مثبتی باشد. ذکر این نکته ضروری است که لازم نیست برای طراحی کنترل‌کننده ε کاملاً معلوم بوده و یا انتخاب شوند. چون این ثابت مثبت باید شرایط تشریح شده در (۲۶) را برآورده کرده و همچنین طرح کنترلی تطبیقی در (۱۰) کاملاً مستقل از این ثابت‌هاست. بنابراین با قرار دادن (۳۶) در (۳۵) خواهیم داشت:

$$\begin{aligned} Y_0(t) &\leq (\lambda_{\min}(P))^{-1} V(t_0) + v^* Y_0(t) \\ &+ (\lambda_{\min}(P))^{-1} \mu^{-1} \left(\frac{1}{2} \sigma |\psi^*|^2 \right) e^{\delta_0(t-t_0)} \end{aligned} \quad (37)$$

پس

$$\dot{\hat{x}}(t) = A\hat{x}(t) + A_d\hat{x}(t-d) + Bu(t-R) + BF(\hat{\psi}(t), e(t), t) + K'Ce(t) + K''Ce(t-d) \quad (43)$$

در بخش قبلی اثبات گردید که خطای روتینگر محدود و در باند کوچکی قرار می‌گیرد. بنابراین بدون کاستن از کلیت مسئله، مجموع خطای $e(t)$ و $e(t-d)$ با ضرایب ثابت متفاوتشان، در این بخش به صورت یک تابع محدود در نظر گرفته می‌شود. از آنجایی که پارامترهایی در طراحی روتینگر دست طراح سیستم می‌باشد، می‌توان اثر این عبارت را در عملکرد سیستم، بسیار کاهش داد. یعنی

$$K'Ce(t) + K''Ce(t-d) = \mathcal{G}g(e(t), e(t-d)) = \mathcal{G}g(t) \quad (44)$$

و طبق (42)، $g(t)$ محدود و کوچک است.

بنابراین سیستم (43) را می‌توان به صورت زیر در نظر گرفت:

$$\dot{\hat{x}}(t) = A\hat{x}(t) + A_d\hat{x}(t-d) + Bu(t-R) + BF(\hat{\psi}(t), e(t), t) + \mathcal{G}g(t) \quad (45)$$

قبل از اینکه مسئله طراحی روتینگر برای جبران تأخیر در ورودی بیان شود، لازم است توضیحی برای استفاده از روتینگر طراحی شده در بخش قبل، بیان شود. همان‌طور که ذکر شد هدف اصلی از طراحی روتینگر معلوم بودن عبارت نامعینی برای جبران مناسب تأخیر در ورودی می‌باشد. طبق رابطه (13)، اختلاف میان عبارت تخمینی توسط روتینگر و نامعینی اصلی سیستم برابر است با

$$B(\xi(\theta, x(t), x(t-h(t), t)) - F(\hat{\psi}(t), e(t), t)) = \dot{e}(t) - A_m e(t) \quad (46)$$

که طبق فرض 2 عبارت $\xi(\cdot)$ محدود و طبق اثبات انجام شده خطای $e(t)$ نیز محدود، کوچک و مشتق آن نیز محدود خواهد بود. بنابراین در سیستم اصلی به جای عبارت نامعین $\xi(\cdot)$ ، می‌توان مقدار تخمینی آن توسط روتینگر را قرار داد تا در جبران مناسب تأخیر در ورودی، عبارت نامعلومی در سیستم وجود نداشته باشد. بنابراین سیستم (1) را می‌توان به صورت زیر در نظر گرفت:

$$\dot{x}(t) = Ax(t) + A_d x(t-d) + Bu(t-R) + B(F(\hat{\psi}(t), e(t), t)) + \mathcal{G}'g'(t) \quad (47)$$

که با استفاده از (46) می‌توان نوشت:

$$\dot{e}(t) - A_m e(t) = \mathcal{G}'g'(t) \quad (48)$$

قضیه 2. اگر روتینگر زیر برای سیستم (45) طراحی شود:

$$\dot{\hat{x}}_o(t) = A\hat{x}_o(t) + A_d\hat{x}_o(t-d) + Bu(t) + \mathcal{G}g(t+R) + BF(\hat{\psi}(t+R), e(t+R), t+R) + L(\hat{x}_o(t-R) - \hat{x}(t)) \quad (49)$$

و با در نظر گرفتن فرض 5، قانون کنترلی زیر بتواند سیستم (49) را پایدار کند:

$$u(t) = K\hat{x}_o(t) + K_r\hat{x}_o(t-d) - F(\hat{\psi}(t+R), e(t+R), t+R) \quad (50)$$

آنگاه سیستم (45) و (49) پایدار است اگر و تنها اگر رابطه زیر، پایدار باشد:

$$\dot{e}_o(t) = Ae_o(t) + A_d e_o(t-d) + Le_o(t-R) \quad (51)$$

که $e_o(t)$ برابر با (52) می‌باشد. رابطه (51) با مشتق‌گیری از (52) و با استفاده از (45) و (49) محاسبه شده است:

$$Y_0(t) \leq \frac{(\lambda_{\min}(P))^{-1}}{1-\nu^*} V(t_0) \quad (38)$$

$$+ \frac{(\lambda_{\min}(P))^{-1} \mu^{-1}}{1-\nu^*} \left(\frac{1}{2} \sigma |\psi^*|^2 \right) e^{\delta_0(t-t_0)}$$

از طرفی با تعریف $Y_0(t)$ می‌توان نوشت:

$$\|e(t)\|^2 \leq Y_0(t) e^{-\delta_0(t-t_0)} \quad (39)$$

بنابراین

$$\|e(t)\|^2 \leq \frac{(\lambda_{\min}(P))^{-1}}{1-\nu^*} V(t_0) e^{-\delta_0(t-t_0)} \quad (40)$$

$$+ \frac{(\lambda_{\min}(P))^{-1} \mu^{-1}}{1-\nu^*} \left(\frac{1}{2} \sigma |\psi^*|^2 \right)$$

و

$$\sup_{t \in [t_0, \infty)} \left(\frac{(\lambda_{\min}(P))^{-1}}{1-\nu^*} V(t_0) e^{-\delta_0(t-t_0)} \right) \quad (41)$$

$$\leq \frac{(\lambda_{\min}(P))^{-1}}{1-\nu^*} V(t_0)$$

از رابطه (40) می‌توان نتیجه گرفت که $\|e(t)\|$ محدود و یکنواخت بوده و خطا به‌طور نمایی و یکنواخت به کره $B(c_0)$ زیر همگرا می‌شود.

$$B(c_0) = \quad (42)$$

$$\left\{ e(t) \mid \|e(t)\| \leq c_0 = \sqrt{\frac{(\lambda_{\min}(P))^{-1} \mu^{-1}}{1-\nu^*} \left(\frac{1}{2} \sigma |\psi^*|^2 \right)} \right\}$$

از طرف دیگر، بر طبق قانون تطبیقی ارائه شده در (10) تخمین مقدار $\hat{\psi}(t)$ محدود و یکنواخت بوده و بنابراین خطای ردیابی $\|e(t)\|$ محدود و اثبات پایداری کامل می‌شود. حال با اثبات انجام شده و نشان دادن اینکه حالت‌های رؤیت شده به حالت‌های اصلی همگرا است، به جای سیستم (1) از سیستم (8) برای طراحی کنترل‌کننده استفاده می‌شود. نکته مهم دیگری که در طراحی روتینگر وجود داشت، وابسته نبودن روتینگر به مقدار مشتق تأخیر متغیر با زمان هست. در اینجا نیاز نیست که مشتق تأخیر متغیر با زمان $h(t)$ کمتر از یک باشد و این محدودیت برداشته شده و فقط قید محدود بودن روی مشتق، وجود دارد.

۳-۲- طراحی روتینگر به‌منظور جبران تأخیر در

ورودی

در این بخش یک روتینگر دیگر برای جبران تأخیر در ورودی بدون توسل به حل عددی، طراحی می‌شود. سیستم رؤیت شده (8) را می‌توان به صورت زیر نوشت:



$$\begin{bmatrix} \Omega_0 & A_r P + B G_r + Z & r(PA^T + G^T B^T) \\ * & -Q - Z & r(PA_d^T + G_r^T B^T) \\ * & * & -PZ^{-1}P \end{bmatrix} < 0 \quad (58)$$

$$\Omega_0 = AP + PA^T + BG + G^T B^T + Q - Z \quad \text{که} \\ K = GP^{-1}, K_r = G_r P^{-1} \quad [23].$$

نابرابری (58) به دلیل وجود عبارت غیرخطی $PZ^{-1}P$ ماتریس LMI به حساب نمی‌آید. برای حل این مشکل از رابطه زیر استفاده می‌شود:

$$0 \leq (P - \alpha Z)Z^{-1}(P - \alpha Z) = PZ^{-1}P - 2\alpha P + \alpha^2 Z \quad (59)$$

که این نابرابری به ازای $\alpha > 0$ برقرار می‌باشد. بنابراین به جای عبارت غیرخطی $PZ^{-1}P$ می‌توان $-2\alpha P + \alpha^2 Z$ قرار داد و (58) تبدیل به یک LMI می‌شود.

(ب) محاسبه بهره رؤیتگر

همان‌طور که در بخش قبل بیان شد برای اثبات پایداری کنترل‌کننده پیشنهادی باید ماتریس L در (54) به درستی انتخاب شود. انتخاب این ماتریس برای اینکه (51) به ازای هر تأخیر در ورودی پایدار باشد، تقریباً غیرممکن و یا فقط دسته محدودی از سیستم‌ها این امکان را خواهند داشت. بنابراین L را برای مقدار محدودی از R می‌توان طوری انتخاب کرد که سیستم پایدار باشد. به همین منظور لم دیگری در [23] آورده شده است.

لم ۲. سیستم رؤیت شده (51) به ازای تأخیر d و تأخیر R ، پایدار مجانبی است اگر ماتریس‌های مثبت معین $P > 0, Q > 0, Z > 0, S > 0, H > 0$ و ماتریس U وجود داشته و ماتریس زیر منفی باشد.

$$\begin{bmatrix} \Omega_1 & \Omega_2 & 0 & R^* PA_d^T & dPA_d^T \\ * & \Omega_3 & U + H & -R^* PA^T & -dPA^T \\ * & * & -Q - H & -R^* U^T & -dU^T \\ * & * & * & -PH^{-1}P & 0 \\ * & * & * & * & -PS^{-1}P \end{bmatrix} < 0 \quad (60)$$

که

$$\Omega_1 = -Z - S, \Omega_2 = -PA_r^T - S, \Omega_3 = AP + PA^T + Q + Z - S - R$$

و ماتریس L برابر است با $L = UP^{-1}$ و برای پایداری باید $R < R^*$ [23]. در زمانی که مقدار تأخیر در ورودی بزرگ است، می‌توان از روش‌های عددی که در [10, 20] نیز آورده شده برای پیش‌بینی $x(t+d)$ استفاده کرد. یعنی

$$x_p(t+d) = e^{Ad}x(t) + \int_t^{t+d} e^{A(t+d-s)} A_d x(s-d) ds \\ + \int_t^{t+d} e^{A(t+d-s)} B u(s-R) ds \quad (61)$$

و در ادامه با استفاده از رؤیتگر، به جای جبران تأخیر در ورودی R ، تأخیر در ورودی $R-d$ جبران گردد، برای اینکه سیگنال $x(t+d)$ در دسترس است. البته نیاز به چنین روشی زمانی احساس خواهد شد که نتوان مقدار مناسبی برای بهره رؤیتگر به اندازه تأخیر در ورودی سیستم پیدا کرد.

$$e_o(t) = \hat{x}_o(t-R) - x(t) \quad (52)$$

اثبات: برای اثبات پایداری (52)، یک تابع لیپانوف به صورت زیر انتخاب می‌شود:

$$V(e_o(t)) = e_o(t)^T P' e_o(t) + \int_{-d}^0 e_o(t+\theta)^T Q' e_o(t+\theta) d\theta \\ + \int_{-R}^0 e_o(t+\theta)^T Z' e_o(t+\theta) d\theta \quad (53)$$

که P', Q', Z' ماتریس‌های مثبت معین می‌باشند. با مشتق‌گیری از این تابع، برای اثبات پایداری کافی است که ماتریس زیر منفی باشد:

$$\Xi = \begin{bmatrix} P'A' + A^T P' + Q' + Z' & P'A_d & P'L \\ A_d^T P' & -Q & 0 \\ L^T P' & 0 & -Z' \end{bmatrix} < 0 \quad (54)$$

درواقع باید L طوری انتخاب شود که (54) پایدار یا منفی معین باشد. نکته دیگر محاسبه تابع زیر می‌باشد که در طراحی رؤیتگر برای جبران تأخیر در ورودی در (49) نیاز است. بنابراین با استفاده از (9) می‌توان نوشت:

$$F(\hat{\psi}(t+R), e(t+R), t+R) \\ = \frac{1}{2} \eta \hat{\psi}(t+R) B^T P e(t+R) \quad (55)$$

که در آن با استفاده از (10) نیز می‌توان نوشت:

$$\frac{d\hat{\psi}(t+R)}{dt} = -\gamma \sigma \hat{\psi}(t+R) + \gamma \eta \|B^T P e(t+R)\|^2 \quad (56)$$

و

$$e(t+R) = x(t+R) - \hat{x}(t+R) \quad (57)$$

برای محاسبه $\hat{x}(t+R)$ از رؤیتگر طراحی شده در این بخش می‌توان استفاده کرد که درواقع همان $x_o(t)$ است. اما برای محاسبه $x(t+R)$ باید از یک رؤیتگر دیگر مشابه همین رؤیتگر استفاده کرد. این بار باید رؤیتگر برای سیستم (47) طراحی شود که تنها تفاوت دو سیستم (45) و (47) در تابع $g(t)$ و $g'(t)$ است. بنابراین با انجام اثباتی مشابه، می‌توان با طراحی یک رؤیتگر دیگر به منظور جبران سازی خطای موردنیاز در (57) را محاسبه کرد.

۳-۳- محاسبه بهره کنترل‌کننده و رؤیتگر

(الف) بهره کنترل‌کننده فیدبک حالت

طبق اثبات انجام‌شده در بخش قبل نیاز است که بهره‌های فیدبک حالت در (50) محاسبه شوند. بدین منظور لم زیر که در [23] اثبات شده، در نظر گرفته می‌شود.

لم ۱. دو ماتریس K و K_r بهره‌های فیدبک حالت در (6) می‌توانند طوری انتخاب شوند که سیستم حلقه بسته در (6) پایدار مجانبی باشد، در صورتی که ماتریس‌های مثبت معینی مانند $P > 0, Q > 0, Z > 0$ و همچنین دو ماتریس G و G_r وجود داشته و نابرابری زیر برقرار باشد:

۴- مثال عددی

$$\dot{\hat{x}}_o(t) = \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} \hat{x}_o(t) + \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} \hat{x}_o(t-d) \quad (67)$$

$$+ \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u(t) + g(t+R)$$

$$+ \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} F(\hat{\psi}(t+R), e(t+R), t+R) + L(\hat{x}_o(t-R) - x(t))$$

که با استفاده از (Δ_0) قانون کنترلی برابر است با:

$$u(t) = K\hat{x}_o(t) + K_r\hat{x}_o(t-d) \quad (68)$$

$$- F(\hat{\psi}(t+R), e(t+R), t+R)$$

و بهره فیدبک حالت و روتینگر با استفاده از ماتریس‌های LMI در (Δ_8) و (Δ_9) برابر است با

$$K = [1.8289 \quad 2.3027], K_r = [2.0056 \quad 2.4815], \quad (69)$$

$$L = \begin{bmatrix} -0.9719 & 2.0288 \\ 0.6916 & 1.0085 \end{bmatrix}$$

همچنین عبارت $F(\cdot)$ و $g(\cdot)$ در (49) وابسته به $e(t+R)$ بوده که با در دست داشتن سیگنال $x(t+R)$ و $\hat{x}(t+R)$ توسط روتینگرهای جبران ساز پیشنهادی، محاسبه آن به راحتی امکان پذیر است.

با اعمال این کنترل کننده به سیستم (62) و انجام شبیه سازی در نرم افزار MATLAB نتایج زیر حاصل می شود. در شکل ۱ حالت های سیستم و حالت های رؤیت شده نشان داده شده است. روتینگر اول به منظور تخمین عبارت نامعین استفاده شده که نتایج شبیه سازی نشان می دهد عمل تخمین به خوبی انجام گرفته و خطای ردیابی که در شکل ۲ نشان داده شده که دامنه نوسان آن مقدار محدود و کوچکی است. در شکل ۳ حالت های سیستم بعد از اعمال کنترل کننده فیدبک حالت که به کمک سیگنال پیش بینی شده توسط روتینگر دوم به دست آمده که نتایج نشان می دهد که کنترل کننده پیشنهادی موفق عمل کرده و سیستم با سرعت مناسبی و با حداقل نوسانات به سمت صفر همگرا می شود. در شکل ۴ خطای روتینگر جبران ساز آورده شده که نشان می دهد برای سیستم در نظر گرفته شده در (62) به ازای تأخیر در ورودی R و تأخیر در حالت d می توان بهره فیدبک حالت و بهره روتینگر مناسب L به دست آورد و نیازی به حل عددی در (61) نیست. همچنین برای نشان دادن این موضوع که تئوری بیان شده در این مقاله، می تواند برای دسته وسیعی از سیستم ها در عمل استفاده شود، فرض می شود که نامعینی سیستم در (63) به صورت زیر باشد:

$$\xi(\theta, x(t), x(t-h(t), t)) = 2\sin(x_1^2(t-h_1(t))) + 3\cos(t-2) \quad (70)$$

برای کاهش تأثیر نامعینی در واقع باید روتینگر اول به درستی این عبارت را تخمین زده و خطای تخمین محدود و کوچک باشد که اگر این کار به درستی انجام شود، روتینگر دوم به راحتی از پس جبران تأخیر در ورودی برمی آید. خطای تخمین این نامعینی در شکل ۵ نشان داده شده است. در مجموع نتایج شبیه سازی عملکرد مناسب روتینگرهای طراحی شده را نشان می دهد. در سیستم در نظر گرفته شده در بخش اول نامعینی غیرخطی و نمایی بوده و با یک تابع محدود شده که در طراحی کنترل کننده نیاز نبود که این تابع معلوم باشد. همچنین تأخیر

برای نشان دادن مزیت و عملکرد کنترل کننده طراحی شده، یک مثال عددی که در $[22]$ نیز استفاده شده، در نظر گرفته شده است با این تفاوت که در اینجا سیستم به صورت مقیاس بزرگ دیده نشده و عبارت به هم پیوستگی فقط وابسته به حالت های خود سیستم فرض شد. در واقع می توان گفت که فقط یک زیرسیستم از سیستم مقیاس بزرگ در نظر گرفته شد که این پژوهش می تواند آغاز راهی برای بسط این روش برای سیستم های مقیاس بزرگ باشد. این سیستم دارای تأخیر ثابت هم زمان در حالت و ورودی و تأخیر در ورودی بزرگ تر از تأخیر در حالت است. همچنین یک نامعینی نمایی همراه با تأخیر متغیر بازمان نیز در نظر گرفته شده که برای طراحی نیاز نیست که حد بالای نامعینی و مقدار تأخیر متغیر بازمان، معلوم باشد.

$$\dot{x}(t) = \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} x(t) + \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} x(t-d) \quad (62)$$

$$+ \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u(t-R) + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \xi(\theta, x(t), x(t-h(t), t))$$

که

$$\xi(\theta, x(t), x(t-h(t), t)) = 0.7\sin(x_1(t)) e^{0.5x_1(t-h_1(t))+0.6x_2(t-h_2(t))} \quad (63)$$

این تابع محدود و نامعلوم و بر طبق فرض دوم هستند.

با استفاده از قضیه یک، ابتدا یک روتینگر به منظور معلوم بودن عبارت نامعینی برای سیستم طراحی می شود:

$$\dot{\hat{x}}(t) = A\hat{x}(t) + A_d\hat{x}(t-d) + B(u(t-R) + F(\hat{\psi}(t), e(t), t)) \quad (64)$$

$$+ \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} (x(t) - \hat{x}(t)) + \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} (x(t-d) - \hat{x}(t-d))$$

که $F(\cdot)$ از (9) و $\hat{\psi}(t)$ از (10) به دست می آید و خطای روتینگر است. با استفاده از (44) ، مقدار $g(t)$ برابر است با

$$g(t) = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} (e(t)) + \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -2 & -3 \end{bmatrix} (e(t-d)) \quad (65)$$

همچنین با توجه به فرض ۴، از مدل مرجع زیر برای طراحی بهره روتینگر اول استفاده می شود:

$$A_m = \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ -2 & -4 \end{bmatrix} \quad (66)$$

مقادیر پارامترهای کنترل کننده برابر هستند با

$$d = 0.8, R = 1.8, \eta = 1, \gamma = 0.1, \sigma = 0.1, Q = 50I$$

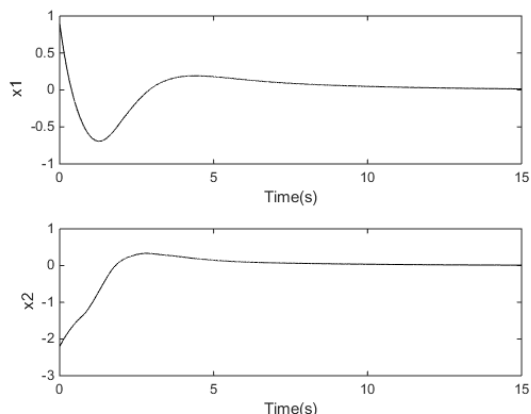
$$h_1(t) = 1 + 0.5\sin(\pi t), h_2(t) = 1 + 0.4\sin(\pi t)$$

که $h(t)$ تابع پیوسته محدود بوده که مشتق آن ها نیاز نیست که کمتر از یک باشد. همچنین شرایط اولیه برابر است با

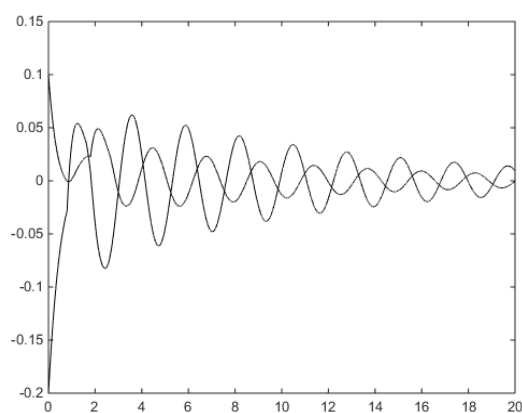
$$x(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}$$

حال با استفاده از قضیه دوم، روتینگر دوم به منظور جبران تأخیر در ورودی طراحی می شود. بنابراین با استفاده از (49) خواهیم داشت:

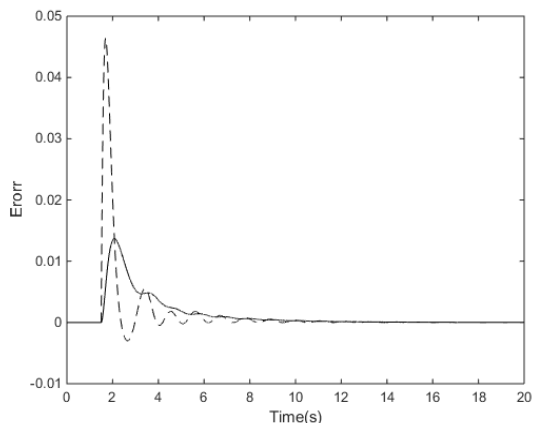




شکل (۳): حالت‌های کنترل شده سیستم تأخیری با استفاده از رُویتگر دوم



شکل (۴): خطای تخمین رُویتگر دوم



شکل (۵): خطای تخمین رُویتگر اول برای یک نامعینی دیگر

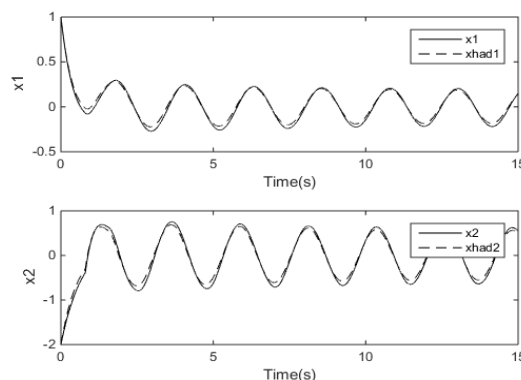
سپاسگزاری

این مقاله نتیجه طرح پژوهشی با عنوان "جبران تأخیر در ورودی در سیستم‌های خطی دارای تأخیر هم‌زمان در حالت و ورودی" است که توسط دانشگاه آزاد اسلامی واحد رودسر و املش حمایت شده است.

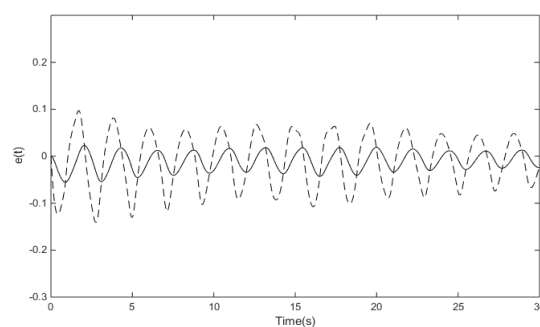
متغیر بازمان در این عبارت هم فقط کافی است که محدود، پیوسته و غیر منفی باشد و نیاز به اطلاعات بیشتری از آن نیست. البته به دلیل ماهیت نامعینی در بخش دوم، خطای رُویتگر اول در یک باند محدود قرار می‌گیرد ولی وقتی در (۷۰) دامنه این نامعینی بزرگ‌تر در نظر گرفته شده و در عوض عبارت نمایی حذف می‌شود، ملاحظه می‌گردد که خطای تخمین بسیار کوچک و به سمت صفر همگرا می‌شود.

۵- نتیجه‌گیری

در این مقاله، دو رُویتگر برای سیستم دارای تأخیر هم‌زمان در حالت و ورودی و همراه با یک عبارت نامعلوم دارای تأخیر متغیر بازمان طراحی شد. رُویتگر تطبیقی که در بخش اول پیشنهاد شد هدف آن تخمین عبارت نامعلوم بوده، چون برای جبران سازی نیاز است که پارامترهای سیستم معلوم باشد. در نظر گرفتن فرض نامعینی به منظور کاربردی کردن این تحقیق برای مقاصد عملی است. ویژگی این رُویتگر در این است که احتیاجی به معلوم بودن حد بالای نامعینی نبوده و همچنین نیاز نیست که مشتق تأخیر متغیر بازمان در این عبارت کمتر از یک باشد. در بخش دوم یک رُویتگر دیگر این بار به منظور جبران سازی ارائه شد که برای جبران تأخیر در ورودی از حل عددی استفاده نمی‌کند. ویژگی دیگر این رُویتگر این است که تأخیر در ورودی می‌تواند به صورت اختیاری بزرگ‌تر از تأخیر در حالت باشد. اعتبار تئوری‌های بیان شده به وسیله مثال عددی سنجیده شده و نتایج مناسبی به دست آمده که کارا بودن روش‌های ارائه شده را نشان می‌دهد.



شکل (۱): حالت‌های سیستم و حالت‌های رُویت شده با رُویتگر اول و بدون کنترل کننده



شکل (۲): خطای تخمین رُویتگر اول

- time-varying delay and input non-linearity," *European Journal of Control*, vol. 49, pp. 15-25, 2019.
- [18] S. Mondal, "Robust adaptive observer for nonlinear time-delay systems with disturbances and uncertainties," *Journal of Control and Decision*, vol. 4, pp. 100-113, 2017.
- [19] Q. Liu and B. Zhou, "Extended observer based feedback control of linear systems with both state and input delays," *Journal of the Franklin Institute*, vol. 354, pp. 8232-8255, 2017.
- [20] S. H. Hashemipour, N. Vasegh, and A. K. Sedigh, "Decentralized model reference adaptive control for interconnected time delay systems with delay in state and compensation of long delay in input by nested prediction," *International Journal of Control, Automation and Systems*, pp. 1-9, 2017.
- [21] S. H. Hashemipour, N. Vasegh, and A. K. Sedigh, "Decentralized MRAC for Large-Scale Interconnected Systems With State and Input Delays by Integrators Inclusion," *Journal of Dynamic Systems, Measurement, and Control*, vol. 139, p. 091009, 2017.
- [22] S. H. Hashemipour, N. Vasegh, and A. Khaki Sedigh, "Control of large scale interconnected systems with input and state delays using decentralized adaptive state observers," *Asian Journal of Control*, 2019.
- [23] B. Zhou, Q. Liu, and F. Mazenc, "Stabilization of linear systems with both input and state delays by observer-predictors," *Automatica*, vol. 83, pp. 368-377, 2017.
- [24] B. Mirkin, P.-O. Gutman, and Y. Shtessel, "Decentralized continuous MRAC with local asymptotic sliding modes of nonlinear delayed interconnected systems," *Journal of the Franklin Institute*, vol. 351, pp. 2076-2088, 4// 2014.
- [25] J. L. Chang-Chun Hua, Xin-Ping Guan, "Decentralized MRAC for large-scale interconnected systems with time-varying delays and applications to chemical reactor systems," *Journal of Process Control*, 2012.
- [26] X. G. Changchun Hua, Peng Shib, "Decentralized robust model reference adaptive control for interconnected time-delay systems," *Journal of Computational and Applied Mathematics* pp. 383-396, 2006.
- [27] M. S. Mahmoud and P. Shi, "Robust stability, stabilization and \mathcal{H}_∞ control of time- delay systems with Markovian jump parameters," *International Journal of Robust and Nonlinear Control*, vol. 13, pp. 755-784, 2003.
- [28] H. Wu, "Decentralised adaptive robust control of uncertain large-scale non-linear dynamical systems with time-varying delays," *IET control theory & applications*, vol. 6, pp. 629-640, 2012.
- [1] H. Wang, S. Liu, and X. Yang, "Adaptive neural control for non-strict-feedback nonlinear systems with input delay," *Information Sciences*, vol. 514, pp. 605-616, 2020.
- [2] H. Lhachemi, C. Prieur, and R. Shorten, "An LMI condition for the robustness of constant-delay linear predictor feedback with respect to uncertain time-varying input delays," *Automatica*, vol. 109, p. 108551, 2019.
- [3] احمدزاده، آقایی و شفیعی، "کنترل بدون افست سیستم‌های گسسته خطی تأخیر دار زمانی با لحاظ محدودیت‌های ورودی و حالت: رویکرد مدیریت ورودی مرجع," *مجله مهندسی برق و الکترونیک ایران*, vol. 17, pp. 1-10, 2020.
- [4] O. J. M. Smith, "A controller to overcome dead time," *ISA Journal*, pp. 28-33, 1959.
- [5] K. Watanabe and M. Ito, "A process-model control for linear systems with delay," *IEEE Transactions on Automatic control*, vol. 26, pp. 1261-1269, 1981.
- [6] A. W. O. A. Z. Manitius, "Finite spectrum assignment problem for systems with delays," *IEEE Transactions on Automatic Control*, pp. 541-553, 1979.
- [7] Y. Fiagbedzi and A. Pearson, "Feedback stabilization of linear autonomous time lag systems," *IEEE Transactions on Automatic Control*, vol. 31, pp. 847-855, 1986.
- [8] Z. Artstein, "Linear systems with delayed controls: a reduction," *Automatic Control, IEEE Transactions on*, vol. 27, pp. 869-879, 1982.
- [9] Z. L. B. Zhou, G. Duan, "Truncated predictor feedback for linear systems with long time-varying input delays," *Automatica*, pp. 2387-2399, 2012.
- [10] B. Zhou, "Input delay compensation of linear systems with both state and input delays by nested prediction," *Automatica*, vol. 50, pp. 1434-1443, 2014.
- [11] B. Zhou, "Input delay compensation of linear systems with both state and input delays by adding integrators," *Systems & Control Letters*, vol. 82, pp. 51-63, 2015.
- [12] B. Karimi and M. E. Sadeghi, "Decentralized adaptive control of large-scale non-affine nonlinear time-delay systems using neural networks," *Journal of Iranian Association of Electrical and Electronics Engineers*, vol. 14, pp. 71-78, 2018.
- [13] M. R. Askari, M. Shahrokhi, M. K. Talkhonchek, and A. Moradvandi, "Observer-based adaptive fuzzy controller for uncertain non-strict state-delayed nonlinear systems subject to input and output constraints," *Journal of the Franklin Institute*, vol. 357, pp. 7483-7514, 2020.
- [14] M. K. Talkhonchek, M. Shahrokhi, and M. R. Askari, "Observer-based adaptive neural network controller for uncertain nonlinear systems with unknown control directions subject to input time delay and saturation," *Information Sciences*, vol. 418, pp. 717-737, 2017.
- [15] J. Cui, R. Yang, C. Pang, and Q. Zhang, "Observer-based adaptive robust stabilization of dynamic positioning ship with delay via Hamiltonian method," *Ocean Engineering*, vol. 222, p. 108439, 2021.
- [16] S. A. M. Dehghan, H. R. Koofigar, H. Sadeghian, and M. Ekramian, "Observer-based adaptive force-position control for nonlinear bilateral teleoperation with time delay," *Control Engineering Practice*, vol. 107, p. 104679, 2021.
- [17] M. Kchaou, "Robust observer-based sliding mode control for nonlinear uncertain singular systems with

¹ Truncated Predictor² Linear Matrix Inequality