

## 改进的 $H_\infty$ -最佳灵敏度的连续性\*

陈亚陵

(厦门大学系统科学系, 361005)

**摘要:** 为克服灵敏度及其加权型极小问题的局限性, 本文采用改进形式, 即所谓改进的灵敏度极小问题. 它允许原系统对象是严格真有理, 同时反馈补偿器是真有理传递函数. 证明其极小值的存在性和具备连续性. 结果表明所采用的性能指标具有适定性.

**关键词:**  $H_\infty$ -设计; 最佳灵敏度; 改进参数; 连续性; 适定性

### 1 前言

Zames<sup>[1]</sup>指出反馈系统最佳设计的许多问题能够归结为灵敏度极小化的计算. 在[2]中讨论了类似的问题. 它们都是应用  $H_\infty$ -范数极小化的方法. 几年来,  $H_\infty$ -范数及其加权形式的设计方法已经取得丰硕的成果, 但是仍然存在局限性, 表现在: 1) 如果对象传递函数是严格真有理, 通过分析接近“ $\infty$ ”点的性态表明, 其灵敏度函数的  $H_\infty$ -范数的下确界不可能达到. 为克服这一缺陷, 通常采用加权形式. 2) 正如[3]指出的, 如果对象传递函数是严格真, 则稳定化补偿器必然是真有理. [4]指出若以真有理函数作补偿器时, 其加权型极小问题不可能实现, 只有当加权函数满足某些条件时, 才能构造容许反馈序列进行逼近. 由于结果对加权函数明显依赖性, 虽然是最优设计, 则与经典设计方法差别不大.

针对上述存在问题, 本文引入改进的灵敏度作为新的性能指标. 在此指标中, 同时允许原对象传递函数是严格真有理, 和反馈补偿器是真有理函数. 证明改进的灵敏度的下确界能够达到, 解决了极小值存在性问题. 最后证明该性能度量的连续性, 结果表明该指标具有适定性.

### 2 问题的阐述

本文考虑单输入单输出时不变线性系统的  $H_\infty$ -最佳灵敏度问题. 设  $P$  为对象传递函数,  $C$  为补偿器, 使闭环系统达到内部稳定的真有理补偿器  $C$  能参数化. 让  $P$  是严格真有理函数, 和  $P = A/B$ , 其中  $A, B \in RH_\infty$  是互素因子,  $RH_\infty$  是由 Hardy 空间  $H_\infty$  中的实有理函数全体组成. 选择  $Q_0, Q_2 \in RH_\infty$ , 使

$$AQ_0 + BQ_2 = 1, \quad (1)$$

则组成稳定闭环系统  $(P, C)$  的所有反馈补偿器  $C$  的  $Q$ -参数化形式为

$$C = Q(1 - PQ)^{-1}, \quad (2)$$

$$Q = BQ_0 + B^2Q_1, \quad Q_1 \in RH_\infty. \quad (3)$$

设  $P$  在虚轴上没有极点, 则  $P$  的分母因子  $B$  能够取有限 Blaschke 乘积  $B_p$ , 即

\* 中国科学院自动化所复杂系统控制开放实验室基金赞助课题.

本文于1991年1月8日收到. 1991年10月4日收到修改稿.

$$B = B_p := \prod_i (a_i - s) / (\bar{a}_i + s), \quad (4)$$

其中  $\{a_i; i=1, 2, \dots, q\}$  是  $P$  的开右半平面极点. 让  $P$  的分子因子  $A := B_p P$ . 设  $P$  的开右半平面零点为  $\{b_j; j=1, 2, \dots, r\}$ , 相应的有限 Blaschke 乘积为

$$B_z(s) := \prod_j (b_j - s) / (\bar{b}_j + s). \quad (5)$$

通常灵敏度极小问题为

$$\mu(P) := \inf \{ \| (1 + PC)^{-1} \|_\infty : C \in S(P) \}. \quad (6)$$

其中  $S(P)$  表示使闭环系统  $(P, C)$  稳定的所有实有理函数组成的补偿器集合. 应用式(1)~(3), 式(6)能够简化为参数化形式

$$\begin{aligned} \mu(P) &= \inf \| B(Q_2 - AQ_1) \|_\infty \\ &= \inf \{ \| Q_2 - AQ_1 \|_\infty : Q_1 \in \text{RH}_\infty \} =: \mu(A). \end{aligned} \quad (7)$$

其中  $|B(j\omega)| = |B_p(j\omega)| = 1$ . 我们要考虑的问题是  $P$  的摄动 (这里实际上是  $A$  的摄动) 对  $\mu(A)$  的影响, 特别是映射  $A \rightarrow \mu(A)$  是否连续. 因为  $A \in \text{RH}_\infty \subset H_\infty$ , 我们有一个以  $H_\infty$  范数定义的自然拓扑, 所以要探讨的问题为,  $\|A_k - A\|_\infty \rightarrow 0$  是否意味着  $\mu(A_k) \rightarrow \mu(A)$ ? 答案在一般情况下是否定的.

### 3 改进的灵敏度极小问题的存在与连续性

本节对灵敏度指标(7)加以改进, 使它具有下面所要讨论的性质. 为此, 考虑改进的灵敏度极小问题

$$\mu_\varepsilon(A) := \inf \{ \| Q_2 - (A + \varepsilon B_z)Q_1 \|_\infty : Q_1 \in \text{RH}_\infty \}. \quad (8)$$

其中参数  $\varepsilon > 0$ ,  $B_z$  由式(5)定义. 由[4]能分解  $A = A_0 B_z$ , 其中  $A_0$  是外函数,  $B_z$  内函数. 以此代入式(8), 得改进的极小灵敏度为

$$\mu_\varepsilon(A) := \inf \{ \| Q_2 - (A_0 + \varepsilon)B_z Q_1 \|_\infty : Q_1 \in \text{RH}_\infty \}, \quad \varepsilon > 0. \quad (9)$$

定义 1 如果  $\varepsilon \in U$ , 其中  $U$  规定为

$$U := \{ \varepsilon > 0 : A_0(s) + \varepsilon = 0 \text{ 的全部根在开左半平面} \}. \quad (10)$$

则称  $\varepsilon$  满足  $A_0 + \varepsilon$  在  $\text{Re}(s) \geq 0$  的可逆性条件. 简称可逆性条件.

定理 1 如果  $\varepsilon$  满足可逆性条件(10), 则由式(9)定义的指标能简化为

$$\mu_\varepsilon(A) = \inf \{ \| Q_2 - B_z \tilde{Q} \|_\infty : \tilde{Q} \in \text{RH}_\infty \} =: J(\tilde{Q}). \quad (11)$$

其中  $\tilde{Q} = (A_0 + \varepsilon)Q_1$ ; 而且此下确界能够达到.

证 因为  $\varepsilon$  满足可逆性条件(10), 从而能够定义  $\tilde{Q} = (A_0 + \varepsilon)Q_1 \in \text{RH}_\infty$  ( $\text{RH}_\infty$  是欧氏整环). 推得第一个结论是正确的. 其次, 以空间  $H_\infty$  取代  $\text{RH}_\infty$ , 式(11)的下确界不再减少, 因此式(11)为

$$J(\tilde{Q}) = \inf \{ \| Q_2 - B_z \tilde{Q} \|_\infty : \tilde{Q} \in \text{RH}_\infty \}. \quad (12)$$

这是一个典型的最优化问题, 因为  $B_z$  在  $j\omega$  轴上没有零点, 所以下确界能达到. 其极小解能由[4]Sarason 定理求得. 证毕

现在把改进的极小灵敏度(9)记为

$$\begin{aligned} \mu(\tilde{A}) &:= \mu_\varepsilon(A) = \inf \{ \| Q_2 - (A_0 + \varepsilon)B_z Q_1 \|_\infty : Q_1 \in H_\infty \} \\ &= \inf \{ \| Q_2 - \tilde{A}Q_1 \|_\infty : Q_1 \in H_\infty \}. \end{aligned} \quad (13)$$

其中  $\tilde{A} = (A_0 + \varepsilon)B_z$  和  $\varepsilon$  满足可逆性条件(10).

现在证明  $\mu(\bar{A})$  的连续性. 首先证明  $\mu(\bar{A})$  的上半连续性.

引理 1 如果  $\bar{A}_i, \bar{A} \in RH_\infty$  和  $\|\bar{A}_i - \bar{A}\|_\infty \rightarrow 0 \ (i \rightarrow \infty)$ , 则

$$\limsup_i \mu(\bar{A}_i) \leq \mu(\bar{A}).$$

证 因为

$$\begin{aligned} \limsup_i \mu(\bar{A}_i) &= \limsup_i \inf_{Q_1 \in H_\infty} \|Q_2 - \bar{A}_i Q_1\|_\infty \\ &\leq \limsup_i \|Q_2 - \bar{A} \hat{Q}_1\|_\infty, \quad \forall \hat{Q}_1 \in H_\infty \\ &= \|Q_2 - \bar{A} \hat{Q}_1\|_\infty, \quad \forall \hat{Q}_1 \in H_\infty. \end{aligned}$$

所以对不等式右边关于  $\hat{Q}_1$  取下确界, 即证得下半连续性. 证毕

定理 2 由式(13)定义的灵敏度  $\mu(\cdot)$  关于  $\bar{A}$  是连续的.

证 由引理 1 知道已具备上半连续性. 下面证明下半连续性. 根据  $|B_z(j\omega)| = 1$ , 和  $\varepsilon$  满足条件(10), 则有

$$\begin{aligned} d &:= \inf_{\omega \in R} |\bar{A}(j\omega)| = \inf_{\omega \in R} |(A_0 + \varepsilon)B_j(j\omega)| \\ &= \inf_{\omega \in R} |A_0(j\omega) + \varepsilon| > 0. \end{aligned}$$

并选择  $n$ , 使不等式  $\|\bar{A}_i - \bar{A}\|_\infty < d/2$  对所有的  $i \geq n$  成立. 其次, 存在  $m \geq n$ , 使不等式  $\|Q_2 - \bar{A}_m Q_1\|_\infty \leq \mu(\bar{A}) + 1$  成立. 则  $|\bar{A}_m(j\omega)| > d/2$  对  $\omega \in R$  成立, 且导出  $\|\bar{A}_m Q_1\|_\infty$  的界为

$$\begin{aligned} \frac{d}{2} \|Q_1\|_\infty &\leq \|\bar{A}_m Q_1\|_\infty = \|Q_2 - Q_2 + \bar{A}_m Q_1\|_\infty \\ &\leq \|Q_2\|_\infty + \|Q_2 - \bar{A}_m Q_1\|_\infty \\ &\leq \|Q_2\|_\infty + \mu(\bar{A}) + 1 =: h. \end{aligned}$$

即推得  $\|Q_1\|_\infty \leq 2h/d$ . 现在对任意的  $i \geq n$ , 考察

$$\begin{aligned} \|Q_2 - \bar{A}_i Q_1\|_\infty &\geq \|Q_2 - \bar{A} Q_1\|_\infty - \|\bar{A} Q_1 - \bar{A}_i Q_1\|_\infty \\ &\geq \|Q_2 - \bar{A} Q_1\|_\infty - \|\bar{A} - \bar{A}_i\|_\infty \|Q_1\|_\infty \\ &\geq \|Q_2 - \bar{A} Q_1\|_\infty - \|\bar{A} - \bar{A}_i\|_\infty 2h/d. \end{aligned}$$

由此推得下半连续性

$$\liminf_i \mu(\bar{A}_i) \geq \mu(\bar{A}).$$

最后, 联合上、下半连续性的结果, 得

$$\mu(\bar{A}_i) \rightarrow \mu(\bar{A}), \quad (i \rightarrow \infty).$$

即证明了连续性. 证毕

注 1 因为  $A_0(s) + \varepsilon \neq 0$  在闭右半平面成立的一个充分条件是  $\varepsilon > \|A_0\|_\infty$ . 因此, 为满足条件(10), 在某些具体问题上  $\varepsilon$  的取值不可能太小, 这时如果对原对象采用性能指标(9), 则所得的解不可能视为原性能指标解的近似.

注 2 对于改进型指标(9), 若放入加权函数, 显然此时对加权函数的限制可以放宽.

## 参 考 文 献

- [1] Zames, G.. Feedback and Optimal Sensitivity: Model Reference Transformation, Multiplication Seminorms, and Approximate Inverse. IEEE Trans. Automat. Contr., 1981, AC-26(2), 301-320

- [2] Zames, G. and Francis, B. A. . Feedback Minimax Sensitivity, and Optimal Robustness. IEEE Trans. Automat. Contr., 1983, AC-28(5), 585—601
- [3] Vidyasagar, M. . Control System Synthesis, A Factorization Approach. The MIT Press, Cambridge, MA. , 1985
- [4] Francis, B. A. and Zames, G. . On  $H^\infty$ -Optimal Sensitivity Theory for SISO Feedback Systems. IEEE Trans. Automat. Contr. , 1984, AC-29(1), 9—16
- [5] Freudenberg, J. S. and Looze, F. P. . An Analysis of  $H^\infty$ -Optimization Design Methods. IEEE Trans. Automat. Contr. , 1986, AC-31(3), 194—200

## The Continuity of the Modified $H_\infty$ -Optimal Sensitivity

CHEN Yaling

(Department of System Science, Xiamen University • Xiamen, 361005, PRC)

**Abstract:** In this paper we consider the properties of the modified  $H_\infty$  optimal sensitivity, which applies to a strictly proper plant and a proper feedback compensator. Under some conditions it is show that the infimum in the modified  $H_\infty$  optimal sensitivity can be attained and the continuous dependence of the infimum is ensured.

**Key words:**  $H_\infty$ -design; optimal sensitivity; modified parameters; continuity; well-posedness

### 本文作者简介

陈亚陵 1938年生. 1961年6月毕业于厦门大学数学系, 留校任教. 1983年为计算机与系统科学系副教授, 1988年晋升教授. 从事计算机控制, 系统辨识和无穷维系统控制理论等教学与研究工作. 目前兴趣为鲁棒控制与  $H_\infty$ -系统优化领域的研究工作.