

طراحی کنترل گر برای مسئله مهار یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های غیرخطی یکسان و گراف ارتباطی جهت دار ثابت

آرش جدائی^۱، جمال صفار اردبیلی^۲

^۱ دانشجوی دکتری، گروه ریاضی، دانشگاه پیام نور، تهران، ایران

^۲ استادیار، گروه ریاضی، دانشگاه پیام نور، تهران، ایران

پذیرش: ۱۳۹۸/۰۹/۱۸

ویرایش دوم: ۱۳۹۸/۰۷/۱۳

ویرایش اول: ۱۳۹۸/۰۵/۱۳

دریافت: ۱۳۹۷/۰۷/۰۳

چکیده: در این مقاله، طراحی کنترل‌گر برای مسئله مهار یک سیستم چندعامله با دینامیک‌های یکسان، مستقل از زمان، پیوسته از زمان، غیرخطی و گراف ارتباطی جهت دار ثابت مطالعه می‌شود. در اثبات این مسئله از قضیه پایداری لیاپانوف و نظریه گراف و نامساوی خطی ماتریسی استفاده می‌شود. عامل‌ها به دو گروه پیشروها و دنباله‌روها تقسیم می‌شوند. در مسئله مهار، عوامل دنباله‌رو طوری کنترل می‌شوند که به پوش محدب تولید شده به وسیله عامل‌های پیشرو بصورت مجانبی همگرا شوند لذا بردارهای کنترلی توزیع شده (پروتکل) زمان تاخیری با تاخیر ثابت جهت حل آن پیشنهاد می‌شود. الگوریتم چهار مرحله‌ای جهت طراحی پارامترها و ماتریس بهره بردارهای کنترلی ارائه شده و موارد ذکر شده بصورت شرایط کافی تحت قضیه اثبات می‌شود. به منظور نشان دادن قابلیت و کارایی روش پیشنهادی، مثال عددی همراه با چند شبیه‌سازی ارائه شده است.

کلمات کلیدی: سیستم‌های چند عامله، مهار، پیشرو، دنباله‌رو

Controller design for containment problem of a Class of multi-agent systems with nonlinear identical dynamics and fixed directed graph

Arash Jodaei-Jamal Saffar-Ardabili

Abstract: This paper, studies the controller design for containment problem for a class of multi-agent systems with identical time-invariant continuous-time nonlinear dynamics and fixed directed communication graph. In this problem, the Lyapunov stability theorem, the graph theory and matrix linear inequality are used. The agents are divided into two groups of leaders and followers. In containment problem, all the followers are controlled under which will asymptotically converge to the convex hull spanned by the leaders so distributed communication protocol with fixed time delay is considered and four-step algorithm is proposed for obtaining parameters and gain matrix. The above case is proved to be sufficient condition under theorem. To illustrate the reliability and efficiency of the proposed method, numerical example with simulations are presented.

Keywords: Multi-Agent Systems, Containment, Leader, Follower

۱- مقدمه

در سال‌های اخیر مطالعه سیستم‌های چند عامله^۱ به علت کاربرد وسیع آن در علوم مهندسی، بیولوژیکی، کامپیوتر و غیره گسترش زیادی داشته است. چند کاربرد آنرا می‌توان در زمینه‌هایی همچون حامل‌های فضایی بدون سرنشین^۲ (UAV)، حامل‌های زمینی بدون سرنشین^۳ (UGV)، تیم‌های رباتیک، شبکه‌های حسگر و حامل‌های زیردریایی مشاهده نمود [۱]. مهمترین ویژگی در سیستم‌های چند عامله این است که هر عامل فقط بطور موضعی اطلاعات را با همسایگانش به اشتراک می‌گذارد. مسئله مهار سیستم‌های چند عامله ابتدا در سال ۲۰۰۶ مطرح شد [۲]. در سال ۲۰۰۸ نویسندگان، مسئله را با روش ایست-برو^۴ برای سیستم هیبرید^۵ بررسی کردند [۳]. در سالهای ۲۰۰۸، مسئله برای یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های مرتبه دوم تحت توپولوژی جهت دار به دو صورت ثابت و متغیر بررسی شد [۴]. در سالهای ۲۰۰۹ و ۲۰۱۲ مسئله برای سیستم چند عامله با دینامیک‌های مرتبه اول^۶ با توپولوژی ثابت و متغیر مورد مطالعه قرار گرفت [۵-۶]. در سالهای ۲۰۰۸، ۲۰۰۹، ۲۰۱۲ نویسندگان مسئله مهار را برای یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های مرتبه اولر-لاگرانژ^۷ مورد مطالعه قرار دادند [۷-۹]. در سال ۲۰۱۲ مسئله مهار سیستم‌های چند عامله با دینامیک‌های خطی مرتبه بالا و مستقل از زمان و گراف ارتباطی جهت دار مورد مطالعه قرار گرفت. دو پروتکل تاخیری به ترتیب جهت کنترل عامل‌های پیشرو و دنباله رو ارائه گردید [۱۰]. در سال ۲۰۱۳ مسئله مهار یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های مرتبه اول و گراف ارتباطی غیر جهت دار در دو حالت زمان پیوسته و زمان گسسته مطالعه شده و برای هر کدام یک پروتکل تاخیری ارائه گردید. در حالت دینامیک زمان پیوسته ثابت شد که پروتکل ارائه شده نسبت به هر تاخیر ثابت مقاوم است. در حالت دینامیک گسسته، یک شرط کافی برای بهره فیدبک بر مبنای تاخیر زمانی و اطلاعات گراف ارتباطی ارائه گردید [۱۱]. در سال ۲۰۱۴ مسئله مهار یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های مرتبه دوم و گراف ارتباطی جهت دار در دو حالت عامل‌های پیشرو ساکن و متحرک بررسی شد. در هر حالت یک پروتکل تاخیری با تاخیرهای متغیر با زمان و کراندار پیشنهاد شده و شرایط کافی روی گراف ارتباطی، بهره فیدبک و کران بالایی برای تاخیرها اعمال شد [۱۲]. در سال ۲۰۱۴ مسئله مهار یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های مرتبه اول و با گراف ارتباطی جهت دار بررسی شد. یک پروتکل تاخیری با تاخیرهای متغیر با زمان متفاوت و غیر کراندار جهت حل مسئله ارائه شده و حل مسئله تبدیل به تحلیل سرعت همگرایی سیستم خطای مسئله گردید. تحت بعضی فرضیات مناسب روی تاخیرهای ارتباطی، یک شرط صریح جهت مشخص شدن سرعت همگرایی سیستم خطا پیشنهاد شد [۱۳]. در سال ۲۰۱۵ مسئله مهار یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های خطی، مستقل از زمان با گراف ارتباطی جهت دار مطالعه

شد. یک پروتکل با تاخیر متغیر با زمان (غیر ثابت) پیشنهاد شده و با استفاده از تئوری پایداری لیاپانوف-کراسوفسکی^۸، شرط کافی جهت حل مسئله ارائه شد [۱۴]. در سال ۲۰۱۵ مساله مهار یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های مرتبه اول و گراف ارتباطی جهت دار در مفهوم میانگین مربعی مطالعه شد. یک پروتکل تاخیری با تاخیرهای متغیر با زمان و کراندار جهت حل مساله پیشنهاد گردید. ثابت شد اگر کران بالای تاخیرها در شرط مناسبی صدق کند آنگاه مساله مهار حل شدنی می‌باشد [۱۵]. در سال ۲۰۱۶ مسئله مهار یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های مرتبه اول و گراف ارتباطی ثابت و جهت دار در دو حالت زمان پیوسته و زمان گسسته مورد بررسی قرار گرفت. در حالت سیستم زمان پیوسته، تحت یک پروتکل زمان تاخیری، یک شرط لازم و کافی برای حل مسئله مهار ارائه شد. در حالت سیستم زمان گسسته، تحت یک پروتکل زمان تاخیری، یک شرط کافی برای حل مسئله مهار ارائه شد [۱۶]. در سال ۲۰۱۶ مسئله مهار یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های یکسان، مرتبه بالا و اغتشاشات ورودی متغیر با زمان و عامل‌های پیشرو متحرک مورد بررسی قرار گرفت و پروتکلی تاخیری با تاخیر متغیر و کراندار جهت حل مسئله پیشنهاد شد [۱۷]. در سال ۲۰۱۶ مسئله مهار یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های مرتبه اول، گراف ارتباطی غیر جهت دار، متغیر و همبند در بازه‌های زمانی مطالعه شد. یک پروتکل تاخیری با تاخیرهای متغیر با زمان و کراندار جهت حل مساله ارائه شد و با استفاده از تابع لیاپانوف-کراسوفسکی مسئله حل گردید [۱۸]. در سال ۲۰۱۷ مسئله مهار یک سیستم چند عامله در دو حالت دینامیک‌های مرتبه اول و دوم و گراف‌های ارتباطی متغیر مورد بررسی قرار گرفت و در هر حالت یک پروتکل تاخیری با تاخیر متغیر با زمان بر اساس روش لیاپانوف-کراسوفسکی پیشنهاد شد. ثابت شد اگر گراف ارتباطی همبند باشد مساله مهار حل می‌شود [۱۹]. در سال ۲۰۱۷ نویسندگان مسئله مهار غیر همزمان برای یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های مرتبه دوم گسسته زمانی را بررسی کردند و یک پروتکل با تاخیر زمانی ارائه شد [۲۰]. در سال ۲۰۱۷ مسئله مهار یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های از مرتبه بالا و زمان گسسته و با گراف ارتباطی جهت دار بررسی شد. یک پروتکل تاخیری با تاخیرهای متغیر با زمان جهت حل مسئله ارائه شد و ثابت گردید مساله حل شدنی است اگر و تنها اگر گراف ارتباطی دارای جنگل سراسری^۹ باشد [۲۱]. در سال ۲۰۱۸ نویسندگان مسئله مهار را برای یک سیستم چند عامله در دو حالت دینامیک‌های مرتبه اول و دوم زمان گسسته با گراف ارتباطی متغیر و عامل‌های پیشرو ثابت بررسی کرده و برای هر حالت یک پروتکل تاخیری با تاخیر زمانی کراندار برای عامل‌های دنباله رو پیشنهاد کردند [۲۲]. در سال ۲۰۱۸ نویسندگان مسئله مهار را برای یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های مرتبه بالا بررسی کردند. مسئله در دو حالت عامل‌های پیشرو ثابت و متحرک بررسی شد و در هر حالت پروتکل

^۶ High-order^۷ Euler-Lagrange order^۸ Lyapunov-Krasovskii^۹ Spanning Forest^۱ Multi-Agent System^۲ Unmanned Air Vehicles^۳ Unmanned Ground Vehicles^۴ Stop-Go^۵ Hybrid

۲-۱- **یادآوری:** در گراف بدون جهت، رابطه $a_{ij} = a_{ji}$ برقرار است.

۲-۳- **تعریف:** $L = [L]_{n \times n}$ ماتریس لاپلاسیان گراف G متناظر با ماتریس مجاورت A است هرگاه [۱۱]:

$$L_{ij} = \begin{cases} \sum_{k=1, k \neq i}^n a_{ik} & i = j \\ -a_{ij} & i \neq j \end{cases} \quad (1)$$

۲-۴- **تعریف:** راس i می تواند اطلاعات راس j را دریافت کند، هرگاه یال های $e_{ij} = (v_i, v_j)$ متعلق به مجموعه E باشند. راس i را والد i و راس j را بچه j گویند [۲۳].

۲-۵- **تعریف:** مجموعه همسایگان (رئوس مجاور) راس i را بصورت زیر نشان تعریف می شود [۲۳]:

$$N_i = \{v_j \in V : (v_j, v_i) \in E\} \quad (3)$$

به عبارت دیگر همسایگان راس i راس هایی هستند که اطلاعاتشان توسط راس i گرفته می شود.

۲-۶- **تعریف:** سیستم کنترلی با دینامیک زیر را انتگرال گیر مرتبه اول^{۱۲} گویند [۲۸]:

$$\dot{x}(t) = u(t) \quad (4)$$

که x بردار حالت و u بردار کنترل است.

۲-۷- **تعریف:** سیستم کنترلی با دینامیک زیر را انتگرال گیر مرتبه دوم^{۱۳} گویند [۲۸]:

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = v(t) \\ \dot{v}(t) = u(t) \end{cases} \quad (5)$$

که x بردار حالت، v بردار سرعت و u بردار کنترل است.

۲-۸- **تعریف:** پوش محدب مجموعه متناهی $X = \{x_1, x_2, \dots, x_n\} \subset \mathbb{R}^n$ عبارت است از کوچکترین مجموعه محدب شامل X و با نماد $CO(X)$ نمایش داده و بصورت زیر تعریف می کنند [۲۹]:

$$CO(X) = CO\{x_1, x_2, \dots, x_n\} =$$

زمان تاخیری با تاخیرهای متغیر ارائه گردید [۲۳]. در سال ۲۰۱۸ مسئله مهار برای یک سیستم چند عامله با دینامیک های مرتبه دوم و با گراف ارتباطی ثابت بررسی شد. دو پروتکل در حالت های بدون تاخیر و تاخیری زمان متغیر ارائه شد [۲۴]. در سال ۲۰۱۸ نویسندگان مسئله مهار را برای یک سیستم چند عامله با دینامیک های مرتبه اول و زمان گسسته با عامل های پیشرو ثابت و گراف ارتباطی متغیر بررسی کرده و یک پروتکل زمان تاخیری با تاخیر کراندار جهت حل مساله پیشنهاد دادند [۲۵]. در سال ۲۰۱۹ مسئله مهار یک سیستم چند عامله با دینامیک های مرتبه اول و زمان گسسته بررسی شد. نویسندگان ابتدا مسئله را برای حالت بدون تاخیر زمانی بررسی کرده و تحت یک شرط لازم و کافی، پروتکلی جهت حل مساله ارائه کردند سپس مسئله را برای حالت با تاخیر زمانی بررسی کرده و یک پروتکل زمان تاخیری ارائه کردند. در این حالت مسئله مهار با استفاده از تبدیلات Z و محک راوس حل گردید [۲۶]. در سال ۲۰۱۹ مسئله مهار برای یک سیستم چند عامله با دینامیک های مرتبه بالا و زمان گسسته با عامل های پیشرو ثابت و گراف ارتباطی متغیر مطالعه شد. یک پروتکل زمان تاخیری با تاخیرهای غیر یکسان و ثابت جهت حل مساله ارائه شد [۲۷]. در این مقاله حل مسئله مهار برای یک سیستم چند عامله با دینامیک های غیر خطی مورد بررسی قرار گرفته و با استفاده از قضیه پایداری لیاپانوف و نظریه گراف یک پروتکل زمان تاخیری با تاخیرهای ثابت برای عامل های دنباله رو شامل بردارهای مکان وابسته به زمان و بردارهای مکان زمان تاخیری عامل ها پیشنهاد می شود. برای عامل های پیشرو، پروتکل صفر تعریف می شود.

۲- تعاریف اولیه

۲-۱- **تعریف:** گراف وزن دار $G=(V,E)$ با مجموعه رئوس $V = \{V_1, V_2, \dots, V_n\}$ و مجموعه یالهای $E \subset V \times V$ مفروض هستند. هر راس گراف G را گره یا عامل (در سیستم های چند عامله) نیز گویند [۱۱].

۲-۲- **تعریف:** ماتریس $A = [a_{ij}]_{n \times n}$ را ماتریس مجاورت گراف G گویند هرگاه [۱۱]:

$$a_{ij} = \begin{cases} 1 & (v_j, v_i) \in E(G) \\ 0 & (v_j, v_i) \notin E(G), i = j \end{cases} \quad (1)$$

a_{ij} نشانگر وزن یال جهت دار $(v_j, v_i) \in E(G)$ است.

¹² First- order Integrator

¹³ Second- order Integrator

¹⁰ Parent

¹¹ Child

۱. $A > 0$ یعنی ماتریس A معین مثبت می باشد.

۲. $A < 0$ یعنی ماتریس A معین منفی می باشد.

۱۴-۲- تعریف: اگر ماتریس های $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ و $B \in \mathbb{R}^{p \times q}$ مفروض باشند آنگاه ضرب کرونیگر ماتریس A در ماتریس B بصورت زیر تعریف می شود [۳۱]:

$$({}_A) A \otimes B = \begin{bmatrix} a_{11}B & \dots & a_{1n}B \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1}B & \dots & a_{mn}B \end{bmatrix}_{(mp \times nq)}$$

۲-۲- لم: برای ماتریس های D, C, B, A با ابعاد مناسب و هر عدد حقیقی α ، ضرب کرونیگر دارای خواص زیر است [۳۱]:

$$(\alpha A) \otimes B = A \otimes (\alpha B) \quad ۱.$$

$$(A+B) \otimes C = A \otimes C + B \otimes C \quad ۲.$$

$$(A \otimes B)(C \otimes D) = (AC) \otimes (BD) \quad ۳.$$

$$(A \otimes B)^T = A^T \otimes B^T \quad ۴.$$

۵. حاصل ضرب کرونیگر ماتریس معین مثبت در ماتریس معین مثبت، ماتریس معین مثبت است.

۳-۲- لم: (مکمل شور): برای ماتریس بلوکی متقارن Φ با زیر ماتریس های مربعی Φ_{11} و Φ_{22} عبارات زیر معادلتند [۲۴]:

$$\Phi = \begin{bmatrix} \Phi_{11} & \Phi_{12} \\ \Phi_{12}^T & \Phi_{22} \end{bmatrix} < 0 \quad ۱.$$

$$\Phi_{11} < 0 \quad \text{و} \quad \Phi_{22} - \Phi_{12}^T (\Phi_{11}^{-1}) \Phi_{12} < 0 \quad ۲.$$

$$\Phi_{22} < 0 \quad \text{و} \quad \Phi_{11} - \Phi_{12} (\Phi_{22}^{-1}) \Phi_{12}^T < 0 \quad ۳.$$

۲-۲- یادآوری: لم مکمل شور دسته ای از نابرابری های غیر خطی ماتریسی را به نابرابری های خطی ماتریسی تبدیل می کند.

۴-۲- لم: فرض کنیم A یک ماتریس معین مثبت (متقارن) حقیقی بوده و $\lambda_{\min}(A)$ ، $\lambda_{\max}(A)$ به ترتیب کوچکترین و بزرگترین مقدار ویژه ماتریس A باشد. در این صورت داریم [۳۰]:

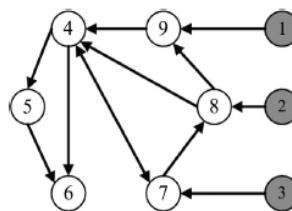
$$\forall x \in \mathbb{R}^n, x \neq 0$$

$$\lambda_{\min}(A)x^T x \leq x^T A x \leq \lambda_{\max}(A)x^T x \quad (۹)$$

$$\left\{ \sum_{i=1}^n \alpha_i x_i \mid \alpha_i \in \mathbb{R}, \alpha_i \geq 0, \sum_{i=1}^n \alpha_i = 1 \right\} \quad (۶)$$

۹-۲- تعریف: در گراف G متناظر یک سیستم چند عامله، عواملی را که می توانند به سایر عامل ها اطلاعات بفرستند ولی نمی توانند اطلاعات از آنها بگیرند را پیشرو^{۱۴} گویند. در نتیجه، عوامل پیشرو هیچ همسایه ای ندارند. در شکل (۱) عوامل ۱، ۲ و ۳ پیشرو هستند [۲۹].

۱۰-۲- تعریف: در گراف G متناظر یک سیستم چند عامله، عواملی را که از عناصر پیشرو می توانند، اطلاعات دریافت کنند را دنباله رو^{۱۵} گویند. در شکل (۱) عوامل ۴، ۵، ۶، ۷، ۸ و ۹ دنباله رو هستند [۲۹].



شکل (۱) نمودار گراف ارتباطی یک سیستم چند عامله شامل عناصر پیشرو و دنباله رو [۲۹]

۱۱-۲- تعریف: در سیستم های چند عامله، اگر تعداد عوامل پیشرو و دنباله رو چندگانه باشند، آنگاه مهار عاملها (از نظر مکانی) یعنی ورودی های $u_i(t)$ برای عامل های دنباله رو طوری موجود باشند، بطوریکه برای هر شرایط اولیه $x_i(0)$ داشته باشیم [۱۱]:

$$\lim_{t \rightarrow \infty} d(x_i, \text{Co}(X_L)) = 0 \quad \forall i \in V_F \quad (۷)$$

یعنی عامل های دنباله رو طوری کنترل می شوند که از نظر مکانی به پوش محدب تولید شده توسط عوامل پیشرو همگرا شوند.

۱۲-۲- تعریف: ماتریس نامنفرد حقیقی $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ را M ماتریس گویند، هرگاه همه عناصر غیر قطری آن نامثبت بوده و همه مقادیر ویژه آن دارای قسمت حقیقی مثبت باشند [۳۰].

۱-۲- لم: برای یک ماتریس نامنفرد $E = [e_{ij}] \in \mathbb{R}^{n \times n}$ عبارات زیر معادلتند:

۱. E یک M ماتریس است.

۲. ماتریس قطری و معین مثبت $\Theta = \text{diag}\{\theta_1, \dots, \theta_n\}$ وجود دارد بطوریکه $\Theta E + E^T \Theta$ ماتریس معین مثبت است [۳۰].

۱۳-۲- تعریف: برای هر ماتریس حقیقی و متقارن A داریم [۱۲]:

۳-۱- **یادآوری:** با توجه به فرض (۲-۳)، ماتریس لاپلاسی L سیستم های چند عامله با M عامل دنباله رو و $N-M$ عامل پیشرو بصورت ماتریس بلوکی زیر نشان داده می شود:

$$L = \begin{bmatrix} L_1 & L_2 \\ 0_{M \times (N-M)} & 0_{(N-M) \times (N-M)} \end{bmatrix}$$

$$L_2 \in R^{M \times (N-M)}, L_1 \in R^{M \times M} \quad (۱۲)$$

۳-۱- **لم:** ماتریس نامنفرد L_1 یک M ماتریس است اگر و تنها اگر فرض (۲-۳) برقرار باشد. با این فرض، هر درایه ماتریس $-L_1^{-1}L_2$ نامنفی است و جمع هر سطر این ماتریس برابر ۱ است [۸].

۳-۱- **قضیه:** سیستم های چند عامله با دینامیک های (۹) و نامساویهای خطی و غیر خطی ماتریسی زیر را در نظر می گیریم:

$$\begin{bmatrix} AQ + QA^T - cBB^T + l^2DD^T + \mu Q & Q \\ Q & -I_n \end{bmatrix} < 0 \quad (۱۳)$$

$$(-\mu I_M \otimes Q) - \beta^2 (L_1^T \otimes BB^T) (I_M \otimes \Omega_{11}^{-1}) (L_1 \otimes BB^T) < 0 \quad (۱۴)$$

$$\Omega_{11} = AQ + QA^T + L^2DD^T + QQ^T - cBB^T + \mu Q \quad (۱۵)$$

تحت فرضیات (۲-۳) و (۳-۳) اگر نامساویهای ماتریسی (۱۳) و (۱۴) حل پذیر باشند، آنگاه برای هر شرایط اولیه و هر زمان تاخیر $\tau > 0$ ، همه عوامل دنباله رو به پوش محدب متحرک تولید شده به وسیله عوامل پیشرو معجانی همگرا می شوند.

اثبات:

با فرض $T_{ij} = \tau_i = \tau$ بردارهای کنترلی (پروتکل) را برای عامل های دنباله رو با دینامیک های (۱۰) بصورت زیر در نظر می گیریم:

$$u_i = \alpha K \sum_{j=1}^N a_{ij} (x_i - x_j) + \beta K \sum_{j=1}^N a_{ij} (x_i(t - \tau) - x_j(t - \tau)) \quad i \in V_F \quad (۱۶)$$

β, α نیروهای اتصالی جفتی می باشند که پارامترهایی مثبت هستند، K ماتریس بهره فیدبک و τ زمان تاخیر ارسال اطلاعات بردار مکانی بین عامل ها می باشند. پارامترهای β, α و ماتریس K طوری طراحی می کنیم تا عامل های دنباله رو در داخل پوش محدب تولید شده بوسیله عامل های پیشرو قرار گیرند. a_{ij} ها عناصر ماتریس مجاورت گراف جهت دار ارتباطی بین عامل ها هستند.

تحت پروتکل کنترلی (۱۶) سیستم (۱۰) بصورت زیر نوشته می شود:

۲-۱۵- **تعریف:** اگر عامل i ام اطلاعات بردار مکان خودش را با تاخیر زمانی $\tau_i \geq 0$ دریافت کند، آنگاه τ_i را زمان تاخیر عامل i ام گویند [۳۲].

۲-۱۶- **تعریف:** اگر عامل i ام اطلاعات بردار مکان همسایه j ام خودش را با تاخیر زمانی $T_{ij} \geq 0$ دریافت کند، آنگاه T_{ij} را زمان تاخیر ارتباطی عاملهای i ام و j ام گویند [۳۲].

۳- تحلیل مسئله مهار

اگر تعداد چندگانه از عامل های پیشرو و دنباله رو در سیستم چند عامله موجود باشند، مسئله مهار می تواند رخ دهد. در این مقاله مسئله مهار یک سیستم چند عامله با دینامیک های یکسان، غیر خطی، پیوسته زمانی، گراف ثابت و جهت دار بررسی شده و الگوریتمی جهت طراحی کنترل گر در حالت تاخیر زمانی ثابت بیان می گردد.

یک سیستم چند عامله با دینامیک های یکسان، غیر خطی و پیوسته زمانی بصورت زیر مفروض هستند:

$$\dot{x}_i = Ax_i + Df(t, x_i) + Bu_i \quad (۱۰)$$

$$i=1, 2, \dots, N \quad (۱۰)$$

که $u_i \in R^m, x_i \in R^n$ به ترتیب بردارهای حالت و کنترل عامل i ام است. $f: R \times R^n \rightarrow R^n$ یک تابع برداری پیوسته غیر خطی بوده و A, B, D ماتریس هایی با ابعاد مناسب هستند. عامل ها با اندیس های $1, 2, 3, \dots, M$ را دنباله رو و با اندیس های $M+1, \dots, N$ را پیشرو در نظر گرفته و مجموعه های

$$V_L = \{M+1, \dots, N\}, V_F = \{1, 2, \dots, M\}$$

مجموعه عامل های دنباله رو و پیشرو در نظر می گیریم.

۳-۱- **فرض:** برای $M+1 \leq i \leq N$ $u_i = 0$ یعنی بردار کنترلی عامل های پیشرو صفر می باشد.

۳-۲- **فرض:** گراف سیستم چند عامله، جهت دار بوده و برای هر عامل دنباله رو حداقل یک عامل پیشرو وجود دارد، بطوریکه یک مسیر جهت دار از آن به عامل دنباله رو وجود داشته باشد و هیچ یال ارتباطی بین پیشروها وجود ندارد.

۳-۳- **فرض:** برای ثابت های نامنفی $\eta_i (i=1, 2, \dots, N-M)$

$$\sum_{i=1}^{N-M} \eta_i = 1$$

با عدد ثابت و مثبت l وجود دارد بطوریکه برای هر

$$x, y_i \in R^n \text{ داشته باشیم (نرم اقلیدسی یا نرم ۲):}$$

$$\|f(t, x) - \sum_{i=1}^{N-M} \eta_i f(t, y_i)\| \leq l \|x - \sum_{i=1}^{N-M} \eta_i y_i\| \quad (۱۱)$$

۲. محاسبه کنید ماتریس $Q > 0$ و پارامترهای $\mu > 0, c > 0$ که جواب‌های نامساوی خطی ماتریسی (۱۳) می‌باشند.

۳. قرار دهید $\alpha \geq \frac{c\theta_{\max}}{\lambda_0}$, $K = B^T Q^{-1}$ که

۴. ثابت مثبت β را چنان محاسبه کنید که در نامساوی غیر خطی ماتریسی (۱۴) صدق کنند.

حال تابع لیپانوف زیر را برای سیستم خطای (۲۶) در نظر می‌گیریم:

$$V(t) = e^T(t)(\Theta \otimes Q^{-1})e(t) \quad (27)$$

$$+ \mu \int_{t-\tau}^t e^T(\xi)(\Theta \otimes Q^{-1})e(\xi) d\xi$$

با مشتق‌گیری از تابع لیپانوف (۲۷) نسبت به زمان نتیجه می‌گیریم:

$$\begin{aligned} V^o(t) &= 2e^T(t)(\Theta \otimes Q^{-1})[(I_M \otimes A)e(t) \\ &- \alpha(L_1 \otimes BK)e(t) - \beta(L_1 \otimes BK)e(t - \tau) \\ &+ (I_M \otimes D)F(t, x_L, x_F)] + \mu e^T(t)(\Theta \otimes Q^{-1})e(t) \\ &- \mu e^T(t - \tau)(\Theta \otimes Q^{-1})e(t - \tau) \end{aligned} \quad (28)$$

از فرض (۳-۳) نتیجه می‌شود:

$$\begin{aligned} 2e^T(t)(\Theta \otimes Q^{-1}D)F(t, x_L, x_F) \\ \leq e^T(t)[\Theta \otimes (l^2 Q^{-1}DD^T Q^{-1} + I_n)]e(t) \end{aligned} \quad (29)$$

و در نظر می‌گیریم:

$$F_1 = Q^{-1}A + A^T Q^{-1} + l^2 Q^{-1}DD^T Q^{-1} + I_n \quad (30)$$

$$F_2 = (\Theta L_1 + L_1^T \Theta) \otimes Q^{-1}BB^T Q^{-1} \quad (31)$$

$$F_3 = AQ + QA^T + l^2 DD^T + QQ^T + \mu Q \quad (32)$$

با جایگذاری $K = B^T Q^{-1}$ در رابطه (۲۸) و استفاده از روابط (۲۹)، (۳۰) و (۳۱) نتیجه می‌گیریم:

$$\begin{aligned} V^o(t) &\leq e^T(t)[\Theta \otimes F_1]e(t) - \alpha e^T(t)F_2 e(t) - \\ &\beta e^T(t)F_2 e(t - \tau) \end{aligned} \quad (33)$$

با تغییر متغیر $\delta(t) = (I_M \otimes Q^{-1})e(t)$ نتیجه می‌شود: $e(t) = (I_M \otimes Q)\delta(t)$ در نتیجه رابطه (۳۳) بصورت زیر تبدیل می‌شود:

$$V^o(t) \leq \delta^T(t)[\Theta \otimes F_3]\delta(t) - \alpha \delta^T(t)[(\Theta L_1 + L_1^T \Theta) \otimes BB^T]\delta(t)$$

$$\begin{cases} x_i^o = Ax_i + Df(t, x_i) & i \in V_L \\ x_i^o = Ax_i + Df(t, x_i) + \alpha K \sum_{j=1}^N a_{ij}(x_i - x_j) \\ \quad + \beta K \sum_{j=1}^N a_{ij}(x_i(t - \tau) - x_j(t - \tau)) & i \in V_F \end{cases} \quad (17)$$

با در نظر گرفتن

$$x_L = [x_{M+1}^T, \dots, x_N^T]^T \quad (18)$$

$$x_F = [x_1^T, \dots, x_M^T]^T \quad (19)$$

$$F(t, x_F) = [f(t, x_1), \dots, f(t, x_M)]^T \quad (20)$$

$$F(t, x_L) = [f(t, x_{M+1}), \dots, f(t, x_N)]^T \quad (21)$$

$$\begin{aligned} F(t, x_L, x_F) &= (L_1^{-1}L_2 \otimes D)F(t, x_L) \\ &+ (I_M \otimes D)F(t, x_F) \end{aligned} \quad (22)$$

سیستم (۱۷) به شکل ماتریسی زیر نوشته می‌شود:

$$x_L^o = (I_{N-M} \otimes A)x_L + (I_{N-M} \otimes D)F(t, x_L) \quad (23)$$

$$\begin{aligned} x_F^o(t) &= (I_M \otimes A)x_F(t) + (I_M \otimes D)F(t, x_F) - \\ &\alpha(L_1 \otimes BK)x_F(t) - \alpha(L_2 \otimes BK)x_L(t) + \\ &-\beta(L_1 \otimes BK)x_F(t - \tau) - \\ &\beta(L_2 \otimes BK)x_L(t - \tau) \end{aligned} \quad (24)$$

تابع برداری خطا را بصورت زیر تعریف می‌کنیم:

$$e(t) = x_F - (-(L_1^{-1}L_2 \otimes I_n)x_L) = x_F + (L_1^{-1}L_2 \otimes I_n)x_L \quad (25)$$

با استفاده از رابطه خطای (۲۵) و مشتق‌گیری از آن نسبت به زمان و جایگذاری روابط (۲۲)، (۲۳) و (۲۴) داریم:

$$\begin{aligned} e^o(t) &= (I_M \otimes A)e(t) + (I_M \otimes D)F(t, x_L, x_F) - \\ &\alpha(L_1 \otimes BK)e(t) - \beta(L_1 \otimes BK)e(t - \tau) \end{aligned} \quad (26)$$

بنابراین حل مسئله مهار معادل اثبات پایداری مجانبی سیستم خطای (۲۶) است.

برای اثبات پایداری مجانبی سیستم خطای (۲۶)، تحت فرضیات

(۳-۲) و (۳-۳) پارامترهای α, β و ماتریس K برای پروتکل کنترلی (۱۶) را بصورت الگوریتم زیر در چهار مرحله طراحی می‌کنیم:

الگوریتم

۱. محاسبه کنید ماتریس قطری و معین مثبت

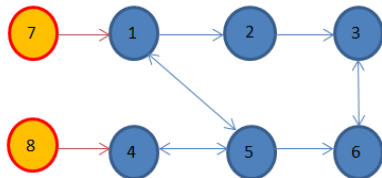
$$\Theta = \text{diag}\{\theta_1, \dots, \theta_n\} \text{ در لم (۱-۲) متناظر با } E = L_1 \text{ بنا}$$

بر لم (۱-۳) ماتریس L_1 ، M ماتریس است.

در نتیجه قضیه اثبات شد و یک شرط کافی جهت حل مسئله مهار با تاخیر زمانی ارائه گردید.

۴- شبیه سازی و مثال عددی

مسئله مهار را برای سیستم چند عامله زیر با شش عامل دنباله رو (شماره های ۱-۶) و دو عامل پیشرو (شماره های ۷ و ۸) بصورت شکل (۲) در نظر می گیریم:



شکل (۲) نمودار گراف ارتباطی سیستم چند عامله شامل عناصر پیشرو و دنباله رو پارامترهای سیستم در این مثال عبارتند از:

$$A = \begin{bmatrix} -0.22 & 0 \\ 0 & -0.15 \end{bmatrix}, D = \begin{bmatrix} 0.695 & -0.25 \\ 0.680 & -0.32 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

و تابع غیر خطی و زمان تاخیر بصورت زیر ارائه شده:

$$f(t, x_i) = [x_{i1} \sin(0.4t), x_{i2} \cos(0.4t)]^T, \tau = 2$$

(ثابت لپیشینس) حاصل می شود. با انجام مراحل ۱، ۲، ۳، ۴ الگوریتم داریم:

$$\Theta = \text{diag}\{4.0705, 7.1800, 3.6421, 4.0705, 3.2136, 3.6421\}$$

$$Q = \begin{bmatrix} 0.3428 & 0.1046 \\ 0.1046 & 0.2705 \end{bmatrix}$$

$$K = [2.0282 \quad 2.9123]$$

$$\Omega_{11} = \begin{bmatrix} -0.1557 & -0.1294 \\ -0.1294 & -0.1198 \end{bmatrix}$$

$$c = 0.72, \mu = 0.12$$

$$\theta_{\max} = 7.1800, \lambda_0 = 1.6127$$

بنابراین نتیجه می گیریم اگر $\alpha > 3.2055$, $\beta < 0.014$ مسئله مهار سیستم چندعامله با دینامیک های (۱۰) تحت پروتکل (۱۶) بصورت مجانی حل می شود. نمودارهای منحنی های مؤلفه های اول و دوم بردار مکان عامل های دنباله رو و پیشرو و خطای همگرایی عوامل دنباله رو به پوش محدب تولید شده توسط عملهای پیشرو برای مقادیر پارامترهای زیر به ترتیب بصورت شکل های (۳)، (۴) و (۵) می باشند:

$$\alpha = 3.214, \beta = 0.012$$

$$-2\beta\delta^T(t)(\Theta L_1 \otimes BB^T)\delta(t-\tau) - \mu\delta^T(t-\tau)(\Theta \otimes Q)\delta(t-\tau) \quad (34)$$

با استفاده از مراحل ۱ و ۳ الگوریتم و لم (۲-۴) نتیجه می گیریم:

$$\alpha\delta^T(t)[(\Theta L_1 + L_1^T \Theta) \otimes BB^T]\delta(t) \geq \frac{\alpha\lambda_0}{\theta_{\max}}\delta^T(t)(\Theta \otimes BB^T)\delta(t) \geq c\delta^T(t)(\Theta \otimes BB^T)\delta(t) \quad (35)$$

از روابط (۳۲)، (۳۴) و (۳۵) نتیجه می گیریم:

$$V^\circ(t) \leq \delta^T(t)[\Theta \otimes (F_3 - cBB^T)]\delta(t) - 2\beta\delta^T(t)(\Theta L_1 \otimes BB^T)\delta(t-\tau)$$

$$-\mu\delta^T(t-\tau)(\Theta \otimes Q)\delta(t-\tau) = \varphi^T(t)[I_2 \otimes (\Theta \otimes I_n)]\Phi\varphi(t) \quad (36)$$

که بردار $\varphi(t)$ و ماتریس Φ بصورت زیر تعریف می شوند:

$$\varphi(t) = [\delta^T(t), \delta^T(t-\tau)]^T \quad (37)$$

$$\Phi = \begin{bmatrix} I_M \otimes \Omega_{11} & -\beta L_1 \otimes BB^T \\ -\beta L_1^T \otimes BB^T & -\gamma I_M \otimes Q \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \Phi_{11} & \Phi_{12} \\ \Phi_{12}^T & \Phi_{22} \end{bmatrix} \quad (38)$$

از قسمت سوم لم مکمل شور (۲-۳) و نامساوی خطی ماتریسی (۱۳) الگوریتم نتیجه می شود که $\Omega_{11} < 0$

در نتیجه $\Phi_{11} = I_M \otimes \Omega_{11} < 0$. همچنین از نامساوی غیر خطی ماتریسی (۱۴) الگوریتم نتیجه زیر حاصل می شود:

$$\Phi_{22} - \Phi_{12}^T(I_M \otimes \Phi_{11}^{-1})\Phi_{12} < 0 \quad (39)$$

و از قسمت دوم لم مکمل شور (۲-۳) نتیجه می گیریم ماتریس $\Phi < 0$ لذا ماتریس $[I_2 \otimes (\Theta \otimes I_n)]\Phi < 0$

حال از رابطه (۳۶) نتیجه می گیریم که عبارت عددی $V^\circ(t) < 0$

با استفاده از قضیه پایداری لیاپانوف نتیجه می گیریم که سیستم خطای

$$\lim_{t \rightarrow \infty} e(t) = 0 \quad (26)$$

و در نتیجه داریم:

$$\lim_{t \rightarrow \infty} x_F = -(L_1^{-1}L_2 \otimes I_n)x_L \quad (40)$$

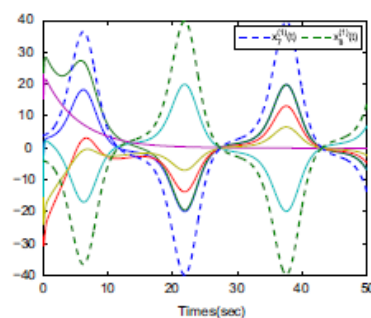
از لم (۱-۳) نتیجه می شود:

$$-(L_1^{-1}L_2 \otimes I_n)x_L \in CO(x_L) \quad (41)$$

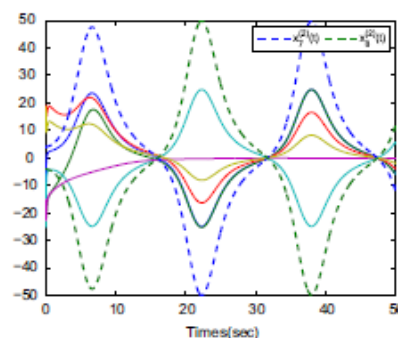
ضرایب اتصال جفتی و ماتریس بهره پیشنهاد شده و الگوریتمی جهت طراحی آنها، ارائه گردید.

مراجع

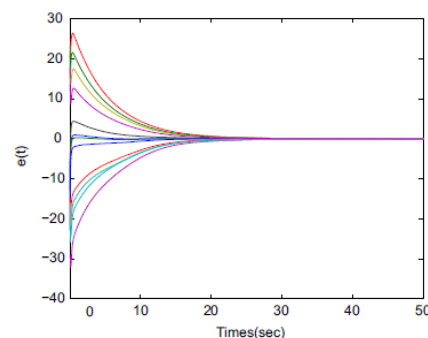
- [1] H.G. Tanner, D. Christodoulakis, "Decentralized cooperative control of heterogeneous vehicle groups", Robotics and Autonomous System, vol. 55, no. 11, pp. 811-823, 2007.
- [2] G.Ferrari-Trecate, M.Egerstedt, A.Buffa, M.Ji, "Laplacian sheep: A hybrid, stop-go policy for leader-based containment control", hybrid systems: computation and control, Springer, pp.212-226, 2006.
- [3] M.Ji, G.Ferrari-Trecate, M.Egerstedt, A.Buffa, "Containment control in mobile networks", IEEE Transaction on Automatic Control, vol.53, no.8, pp.1972-1975, 2008.
- [4] Y.Cao, D.Stuart, W.Ren, Z.Meng, "Distributed containment control for multiple autonomous vehicles with double-integrator dynamics: algorithms and experiments", IEEE Transaction on Control Systems Technology, vol.19, no.4, pp.929-938, 2008.
- [5] Y.Cao, W.Ren, "Containment control with multiple stationary or dynamic leaders under a directed interaction graph", Proceeding of the 48th IEEE Conference on Decision and Control and the 28th Chinese Control Conference, Shanghai, China, pp.3014-3019, 2009.
- [6] Y.Cao, W.Ren, M.Egerstedt, "Distributed containment control with multiple stationary or dynamic leaders in fixed and switching direct networks", Automatica, vol.48, no.8, pp.1586-1597, 2012.
- [7] Y.Iou, Y.Hong, "Target Containment Control of Multi-Agent System with Random Switching Interconnection Topologies", Automatica, vol.48, no.5, pp.879-885, 2012.
- [8] J.Mei, W.Ren, G.Ma, "Distributed Containment Control for Lagrangian Networks with Parametric Uncertainties under a Direct Graph", Automatica, vol.48, no.4, pp.653-659, 2012.
- [9] D.Dimarogonas, P.Tsiotras, K.Kyriakopoulos, "Leader-Follower Cooperative Attitude Control of Multiple Rigid Bodies", Systems & Control Letters, vol.58, no.6, pp.429-435, 2009.
- [10] X.Dong, J.Xi, Z. Shi, Y.Zhong, "Containment analysis and design for high-order linear time-invariant singular swarm systems with time delays", Proceeding of the 31st Chinese control conference, 25-27, July, 2012.
- [11] Sh.Liu, L.Xie, H.Zhang, "Containment control of multi-agent systems by exploiting the control inputs of neighbors", International Journal of Robust and nonlinear Control, vol.24, issue 17, pp.2803-2818, 2013.



شکل (۳) نمودار منحنی های مؤلفه های اول بردار مکان عامل های دنباله رو و پیشرو



شکل (۴) نمودار منحنی های مؤلفه های دوم بردار مکان عامل های دنباله رو و پیشرو



شکل (۵) نمودار منحنی های بردار خطای مسئله مهار چند عامله

۵- نتیجه گیری

در این مقاله مسئله مهار یک سیستم چند عامله با دینامیک‌های غیر خطی یکسان و گراف جهت دار ثابت بررسی شده است. فرض می شود، که هر عامل دنباله رو می تواند اطلاعات حداقل یک عامل پیشرو را در طول یک مسیر جهتدار دریافت کند. برای حل این مسئله، بردار های کنترلی (پروتکل) تاخیری با تاخیر ثابت برای عامل های دنباله رو شامل

- [25] Q.Xiong, P.Lin, W.Ren, Ch.Yang, W.Gui, "Containment control for discrete-time multi-agent systems with communication delays and switching topologies", IEEE TRANSACTIONS ON CYBERNETICS, vol.49, issue.10, 2018.
- [26] D.Wang, D.Wang, W.Wang, " Necessary and sufficient conditions for containment control of multi-agent systems with time delay", Automatica, vol.103, pp.418-423, 2019.
- [27] P.Li, Q.Xiong, Ch.Yang, "Containment control for high-order multi-agent systems with nonuniform communication delays and switching topologies", IEEE Access, vol.7, pp.47577-47581, 2019.
- [28] W. Ren, Y. Cao, "Distributed coordination multi-agent networks", Emergent Problems Models and Issues, Springer, 2011.
- [29] Q.Ma. G.Miao." Distributed containment control of linear multi-agent systems". Neurocomputing. Vol.133, pp.399-403, 2014.
- [30] R.A.Horn. C.R.Johnson, "Topic in Matrix Analysis", Cambridge University Press, Oxford, 1991.
- [31] A.N.Langville, W.J.Stewart, "The Kronecker product and stochastic automata networks", Journal of Computational and Applied Mathematics, vol.167, issue.2, pp.429-447, 2004.
- [32] L.Ma, H.Min, SH.Wang, Y.Liu, "Consensus of nonlinear multi-agent systems with self and communication time delays: A unified framework", Sciencedirect, vol.352, pp.745-7
- [12] K.Liu, G.Xie, L.Wang, "Containment Control for second-order multi-agent systems with time-varying delays", Systems&Control Letters, vol.47, issue.9, pp.2048-2057, 2014.
- [13] J. Shen, J.Lam, " Containment Control of Multi-Agent Systems With unbounded communication Delays", International Journal of Systems Science, vol.87, pp.2048-2057, 2014.
- [14] X.Dong, L. Han, Q.Li, J. Chen, Z.Ren, "Containment Analysis and Design for general linear Multi-Agent Systems With time-varying delays", Neurocomputing, vol.173, pp.2062-2068, 2015.
- [15] Z.Feng, W.Zheng-Jie, F.Ning-Jn, "Containment consensus with measurement noises and time-varying communication delays", Chinese Physics B, vol.24, no.2, 2015.
- [16] B.Li, Z.Q.Chen, Z.X.Liu, C.Y.Zhang, Q.Zhang, "Containment control of multi-agent systems with fixed time-delays in fixed directed networks", vol.173, pp.2069-2075, 2016.
- [17] M.Parsa, M.Danesh, "Dynamic leaders containment control of high-order multi-agent systems with state time-delays: An LMI Approach", vol. 90, issue.8, pp.1612-1625, 2016.
- [18] F.Y.Wang, H.Y.Yang, Sh.N.Zhang, F.J.Han, "Containment control for first-order multi-agent systems with time-varying delays and uncertain topologies", Communications in theoretical physics, vol.66, pp.249-255, 2016.
- [19] F.Wang, H.Yang, Z.Liu, Z.Chen, "Containment control of leader-following multi-agent systems with jointly-connected topologies and time-varying delays", vol.260, pp.341-348, 2017.
- [20] L.Shi, J.Shao, W.X.Zheng, T-Z.Huang, "Asynchronous containment control for discrete-time second-order multi-agent systems with time-varying delays", Journal of the Franklin Institute, vol.354, issue18, pp.8552-8569, 2017.
- [21] J.Shao, L.Shi, J.Yu, "Stationary containment control of high-order multi-agent systems with time-varying delays, Chinese Automation Congress (CAC), 2017.
- [22] Q.Xiong, P.Lin, Z.Chen, W.Ren, W.Gui, "Distributed containment control for first-order and second-order multiagent systems with arbitrarily bounded delays ", vol.29, issue.4, pp.1122-1131, 2018.
- [23] X.Wang, L.Shi, J.Shao," Containment control for high-order multi-agent systems with heterogeneous time delays ", IET Control theory& Applications, vol.12, issue.9, 2018.
- [24] F.Wang, Z.Liu, Z.Chen, "Distributed containment time delay and intermittent communication", International Journal of Robust and Nonlinear Control, vol.28, issue 18, pp.5730-5746, 2018.