

# پایداری و کنترل سیستم‌های خطی سوئیچ شونده با قانون کلیدزنی مقید به حالت-ورودی منطقی: دیدگاه مبتنی بر نامساوی‌های ماتریسی خطی

حامد ملاحمدیان کاسب<sup>۱</sup>، علی کریم پور<sup>۲</sup>، ناصر پریز<sup>۳</sup>

<sup>۱</sup> دانشجوی دکتری مهندسی برق، گروه مهندسی برق، دانشگاه فردوسی مشهد، ha\_mo779@stu-mail.um.ac.ir

<sup>۲</sup> استادیار، دانشکده مهندسی، گروه مهندسی برق، دانشگاه فردوسی مشهد، karimpor@um.ac.ir

<sup>۳</sup> دانشیار، دانشکده مهندسی، گروه مهندسی برق، دانشگاه فردوسی مشهد، n-pariz@um.ac.ir

(تاریخ دریافت مقاله ۱۳۹۰/۲/۱۰، تاریخ پذیرش مقاله ۱۳۹۰/۶/۳)

**چکیده:** کلاس خاصی از سیستم‌های سوئیچ شونده خطی دارای قانون کلیدزنی مقید به حالت-ورودی منطقی بوده و در مدل‌سازی دسته وسیعی از سیستم‌ها قابل استفاده هستند. در این مقاله روشی جهت تحلیل پایداری و طراحی کنترل‌کننده برای این کلاس از سیستم‌های هابیرید ارائه شده است. روش پیشنهادی مبتنی بر طراحی بر اساس تابع لیاپانف مربعی می‌باشد. مساله تحلیل پایداری و طراحی در مورد این سیستم‌ها به حل یک مساله بهینه‌سازی محدب از نوع نامساوی‌های ماتریسی خطی منجر شده است. نتایج شبیه‌سازی بر روی مبدل dc-dc باک، کارآیی روش پیشنهادی را نشان می‌دهد.

**کلمات کلیدی:** سیستم خطی سوئیچ شونده، قانون کلیدزنی مقید، تابع لیاپانف مربعی، نامساوی ماتریسی خطی.

## Stabilization and Control of Switched Linear Systems with State-Input Logic Constrained: LMI Approach

Hamed Molla-Ahmadian, Ali Karimpour, Naser Pariz

**Abstract:** The class of switched linear systems with state-input logic constrained can be used for modeling of many systems. This article presents a new stability analysis and controller design method for this class of hybrid systems. Proposed method is based on quadratic Lyapunov function. Computational approach for stability analysis and design is convex optimization (Linear Matrix Inequality type). Simulation results on dc-dc buck converter show the effectiveness of the proposed method.

**Keywords:** Switched Linear Systems, Constrained Switching Law, Quadratic Lyapunov Function, Linear Matrix Inequality.

کلاسی خاصی از سیستم‌های هابیرید، سیستم‌های سوئیچ شونده خطی با قانون کلیدزنی مقید می‌باشند. این قید می‌تواند به صورت، قید در حداقل زمان بین کلیدزنی‌ها (dwell time) [۲ و ۳]، نرخ کلیدزنی [۳]، کلیدزنی بر حسب متغیرهای حالت [۴] و ترتیب کلیدزنی [۵] باشد. کلاسی خاص مورد بررسی در این مقاله، سیستم‌های سوئیچ شونده خطی با قانون کلیدزنی مقید به حالت-ورودی منطقی می‌باشد. مبدل‌های الکترونیک

### ۱- مقدمه

سیستم‌های هابیرید، دسته ای خاص از سیستم‌ها است که نسبت به زمان پیوسته یا گسسته بوده و دارای پیشامدهای گسسته می‌باشند و در مدل‌سازی دسته وسیعی از سیستم‌ها مورد استفاده قرار می‌گیرند [۱].

طراحی قانون کلیدزنی سیستم مورد بررسی به یک مساله بهینه‌سازی محدب و به فرم LMI.

در بخش ۲ کلاس مورد نظر این مقاله معرفی و مدل آن بیان می‌شود. در بخش ۳ مروری بر سیستم‌های PWA و تکنیک‌های پایدارسازی و کنترل آنها صورت گرفته است. در بخش ۴ روش پیشنهادی جهت پایدارسازی و کنترل معرفی می‌گردد. در بخش ۵، تحلیل پایداری روش پیشنهادی ارائه گردیده است. در بخش ۶ نتایج شبیه‌سازی ارائه شده و نهایتاً در بخش ۷ نتیجه‌گیری مقاله ارائه شده است.

## ۲- کلاس سیستم‌های خطی سوئیچ شونده با قانون کلیدزنی مقید به حالت-ورودی منطقی

در این بخش به بیان ریاضی این دسته از سیستم‌ها می‌پردازیم. سیستم‌های هایبرید در حالت کلی [۱۶] به صورت

$$\begin{aligned} \dot{x}(t) &= f(x(t), i(t), u(t)) \\ y(t) &= g(x(t), i(t), u(t)) \\ i(t^+) &= \varphi(x(t), i(t), u(t), S(t)) \end{aligned} \quad (1)$$

قابل بیان هستند. در این رابطه،  $x(t)$ ،  $i(t)$ ،  $u(t)$ ،  $S(t)$  به ترتیب متغیر خروجی، بردار ورودی منطقی، ورودی پیوسته، شماره زیر سیستم و حالات سیستم می‌باشند. در این رابطه  $S = [s_1 \ s_2 \ \dots \ s_{M_s}]^T$ ،  $s_l \in \{0, 1\}$ ،  $l = 1, 2, \dots, M_s$  و  $x(t) \in R^n$  بوده و  $M$  و  $M_s$  نیز به ترتیب تعداد ورودی منطقی و زیر سیستم‌ها می‌باشند. به طور معمول دو نوع کلیدزنی دلخواه و مقید در مورد سیستم‌های هایبرید می‌تواند رخ دهد. نوع خاصی از کلیدزنی مقید بر اساس متغیرهای حالت می‌باشد و دارای توصیف ریاضی

$$x \in \{x \mid H_j^T x - g_j < 0\} \Leftrightarrow \varphi(x) = j \quad (2)$$

می‌باشد که در این رابطه  $j$  شماره زیرسیستم فعال،  $n$  تعداد متغیرهای حالت،  $p_j$  تعداد مرزهای توصیف کننده مش  $j$ -ام و  $H_j \in R^{p_j \times n}$ ،  $g_j \in R^{p_j \times 1}$ ،  $j = 1, 2, \dots, M$  می‌باشد. منظور از مش در این مقاله ناحیه‌ای محدب از فضای حالت می‌باشد که با رابطه (۲) توصیف شده و منظور از کلیدزنی مقید به حالات سیستم، قیدی به فرم رابطه (۲) می‌باشد.

سیستم مورد بررسی در این مقاله به صورت

$$\begin{aligned} \dot{x}(t) &= A_i x(t) + b_i \\ y(t) &= C_i x(t) + d_i \\ i(t^+) &= \varphi(i(t), S(t), x(t)) \end{aligned} \quad (3)$$

می‌باشد که  $x$  متغیر حالت،  $y$  خروجی،  $i$  شماره زیر سیستم فعال ( $1 \leq i \leq M$ )،  $S$  بردار ورودی منطقی،  $n$  تعداد متغیر حالت،  $A_i \in R^{n \times n}$ ،  $b_i \in R^{n \times 1}$ ،  $C_i \in R^{l \times n}$ ،  $d_i \in R$  می‌باشند. همچنین قانون کلیدزنی ( $\varphi$ ) به صورت زیر مشخص می‌گردد:

قدرت پایه چون باک و بوست در وضعیت کاری ناپیوسته و مبدل رزونانسی سری نمونه ای از این سیستم‌ها می‌باشند. مساله تحلیل پایداری و طراحی کنترل کننده برای کلاس مورد نظر با اهمیت بوده و کار تحقیقاتی که به این مساله پرداخته باشد، توسط نویسندگان رویت نشده است.

دو کلاس معروف از سیستم‌های هایبرید، سیستم تکه‌ای افاین (PWA) [۱، ۴ و ۶] و سیستم سوئیچ شونده خطی (SLS) بدون قید در قانون کلیدزنی [۷] می‌باشند. در ادامه هر جا از واژه SLS استفاده شده است، منظور سیستم سوئیچ شونده خطی بدون قید در قانون کلیدزنی می‌باشد. سیستم PWA دارای زیر سیستم‌های افاین و قانون کلیدزنی مقید به متغیرهای حالت می‌باشد. SLS دارای زیرسیستم‌های خطی بوده و بر اساس یک ورودی منطقی زیرسیستم فعال انتخاب می‌گردد. سیستم مورد بررسی در این مقاله دارای قانون کلیدزنی می‌باشد که ترکیبی از قانون کلیدزنی سیستم PWA و SLS می‌باشد.

تحلیل پایداری سیستم‌های PWA به طور معمول به وسیله توابع لیپانف چندگانه (MLF) صورت می‌گیرد. روش مورد استفاده بدین صورت است که به هر زیرسیستم یا ناحیه از فضای حالت یک تابع شبه لیپانف نسبت داده می‌شود. مشکل اصلی در به کارگیری MLF یافتن تابع شبه لیپانف مناسب می‌باشد. تابع لیپانف مربعی یک کاندیدای مناسب است، که در [۶ و ۸] شرایط پایداری آن برحسب نامساوی ماتریسی خطی (LMI) بیان شده است. پایداری تکه‌ای مربعی این سیستم‌ها در [۴] بررسی شده است. پایدارسازی SLS از دیگر مسائل با اهمیت است که روش‌های مختلفی برای آن ارائه گردیده است [۹]. پایدارسازی مربعی به کمک روش تصویر کمینه در [۱۰] ارائه شده است. این روش بر روی سیستم‌های غیرخطی نیز قابل استفاده است.

با توجه به قابلیت مدل‌سازی در فرم دینامیک-منطق ترکیبی (MLD) [۱۱]، امکان تبدیل فرم کلاس مورد بررسی به این فرم جهت تحلیل و طراحی میسر می‌باشد، ولی کار تحقیقاتی قابل ملاحظه‌ای در این زمینه رویت نشده است. کنترل کننده پیش‌بین مبتنی بر مدل (MPC) یا جهت کنترل سیستم‌های MLD استفاده شده است [۱۲]. این کنترل کننده دارای پیچیدگی محاسباتی بالایی بوده و پیاده‌سازی آن مشکل می‌باشد. در [۱۳] یک راه حل محاسباتی مبتنی بر جدول داده‌ها جهت پیاده سازی زمان-واقعی این روش کنترلی ارائه شده است. مبدل‌های باک و بوست در وضعیت هدایت ناپیوسته در [۱۴ و ۱۵] به وسیله MLD مدل و کنترل شده‌اند. تبدیل معادلات مبدل‌ها به فرم MLD دارای پیچیدگی محاسباتی بالا بوده و کنترل آن نیز پیچیده می‌باشد. روش معرفی شده در این مقاله بدون تبدیل فرم سیستم، به کمک تابع لیپانف مربعی، مساله پایداری و طراحی کنترل کننده را حل می‌نماید.

نوآوری‌های اصلی این مقاله عبارتند از: ۱- ارائه قضیه‌هایی جهت تحلیل پایداری و طراحی قانون کلیدزنی پایدار برای سیستم خطی سوئیچ شونده مقید به حالت-ورودی منطقی، ۲- تبدیل مساله تحلیل پایداری و

جهت تحلیل پایداری از تابع لیپانوفی به فرم

$$V(x) = \sum_{i=1}^M \beta_i(x) V_i(x), V(x) > 0 \quad (9)$$

$$V_i(x) = x^T P_i x + 2q_i^T x + r_i$$

که  $P_i$  متقارن و مثبت معین بوده و در  $\beta_i(x) = \begin{cases} 1, & x \in R_i \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}, i=1,2,\dots,M$  استفاده می‌گردد. در معادله (۹) می‌توان  $V_i$  را به صورت زیر بازنویسی کرد.

$$V_i(x) = \begin{bmatrix} x \\ 1 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} P_i & q_i \\ q_i & r_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ 1 \end{bmatrix} \quad (10)$$

مشتق زمانی  $V_i(x)$  به صورت زیر بیان می‌شود.

$$\frac{d}{dt} V_i(x) = \begin{bmatrix} x \\ 1 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} \bar{A}_i^T P_i + P_i \bar{A}_i & P_i \bar{b}_i + \bar{A}_i^T q_i \\ \bar{b}_i^T P_i + q_i^T \bar{A}_i & 2\bar{b}_i^T q_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ 1 \end{bmatrix} \quad (11)$$

تابع لیپانف (۹) دارای نرخ همگرایی  $\alpha_i$  در هر مش بوده و برای ثابت  $\varepsilon \geq 0$  داریم:

$$x \in R_i \Rightarrow \begin{cases} V_i(x) > \varepsilon \|x - x_{cl}^i\|_2 \\ \frac{d}{dt} V_i(x) < -\alpha_i V_i(x) \end{cases} \quad (12)$$

شرط‌های رابطه (۱۲) خیلی محافظه کارانه بوده و منجر به شرط مثبت بودن تابع لیپانف و منفی بودن مشتق آن در کل فضا برای هر اندیس  $i$  می‌شود. به منظور کاهش محافظه کاری در ادامه شرایط راحت‌تر بیان شده‌اند. به کمک (۸)، (۱۰) و S-procedure [۱۸، ۱۹ و ۲۰]، شرط مثبت بودن تابع لیپانف با نرخ همگرایی  $\alpha_i$  در مش  $R_i$  وجود ماتریس‌های  $P_i > 0, q_i, r_i$  و ماتریس‌های  $Z_i$  و  $\Lambda_i$  با درایه‌های تماماً مثبت است به نحوی که [۱۷]:

$$\begin{bmatrix} P_i - \varepsilon I_n - \bar{H}_i^T Z_i \bar{H}_i & q_i + \varepsilon x_{cl}^i + \bar{H}_i^T Z_i \bar{g}_i \\ q_i^T + \varepsilon x_{cl}^{iT} + \bar{g}_i^T Z_i \bar{H}_i & r_i - \varepsilon x_{cl}^{iT} x_{cl}^i - \bar{g}_i^T Z_i \bar{g}_i \end{bmatrix} > 0 \quad (13)$$

شرط منفی بودن مشتق تابع لیپانف نیز به صورت زیر حاصل می‌شود [۱۷]:

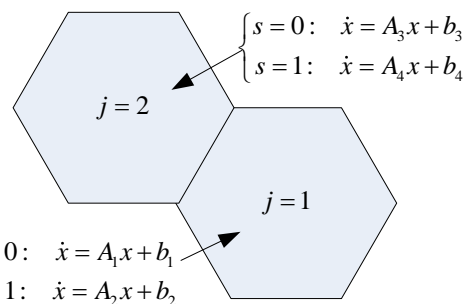
$$\begin{bmatrix} \left\{ \begin{array}{l} \bar{A}_i^T P_i + P_i \bar{A}_i + \\ \bar{H}_i^T \Lambda_i \bar{H}_i + \alpha_i P_i \end{array} \right\} & \left\{ \begin{array}{l} P_i \bar{b}_i + \bar{A}_i^T q_i - \\ \bar{H}_i^T \Lambda_i \bar{g}_i + \alpha_i q_i \end{array} \right\} \\ \left\{ \begin{array}{l} \bar{b}_i^T P_i + q_i^T \bar{A}_i - \\ \bar{g}_i^T \Lambda_i \bar{H}_i + \alpha_i q_i^T \end{array} \right\} & \left\{ \begin{array}{l} 2\bar{b}_i^T q_i + \bar{g}_i^T \Lambda_i \bar{g}_i + \\ \alpha_i r_i \end{array} \right\} \end{bmatrix} < 0 \quad (14)$$

که در این روابط  $\bar{H}_i = [0 \ h_{i1} \ h_{i2} \ \dots \ h_{ip_i}]^T$  ماتریس همانی و  $\bar{g}_i = [1 \ g_{i1} \ g_{i2} \ \dots \ g_{ip_i}]^T$  است. در [۱۷] قضیه مربوط به طراحی کنترل کننده به حل یک سری نامساوی ماتریسی دو جمله‌ای (BMI) منجر شده است.

$$\varphi(i(t), S(t), x(t)) = i: \quad (4)$$

$$H_j^T x - g_j < 0 \ \& \ S = [s_1 \ s_2 \ \dots \ s_{M_s}]^T$$

در این رابطه  $M_s$  تعداد ورودی‌های منطقی ( $1 \leq k \leq M_s$ )، مقدار  $s_k$  ورودی منطقی  $k$ -ام،  $p_j$  تعداد مرزهای توصیف کننده مش  $j$ -ام،  $M_m$  تعداد مش‌ها،  $1 \leq j \leq M_{mesh}$  و  $H_j \in R^{n \times p_j}$  و  $g_j \in R^{p_j \times 1}$  است. زیر سیستم فعال بر حسب ناحیه قرارگیری متغیرهای حالت و مقادیر ورودی‌های منطقی، مشخص می‌گردد. در اینجا ورودی کنترل شونده همان ورودی منطقی می‌باشد. تعداد کل زیر سیستم‌ها نیز توسط رابطه (۵) مشخص می‌گردد:



شکل ۱: توصیف گرافیکی سیستم‌های مورد بررسی (در حالت خاص:

$$(M_{mesh} = 2 \ \& \ M_s = 1)$$

$$M = 2^{M_s} M_{mesh} \quad (5)$$

### ۳- پایداری تکه‌ای مربعی سیستم‌های PWA

در این بخش متغیرهای معمول مورد استفاده در تعریف سیستم PWA و پیش‌نیازهای تئوری مورد نیاز ارائه شده است. یک سیستم PWA به صورت زیر توصیف می‌گردد [۴]:

$$\dot{x} = A_i x + B_i u + b_i, x \in R_i, i=1,2,\dots,M \quad (6)$$

که  $M$  تعداد مش‌ها بوده و مش  $i$ -ام با  $R_i$  توصیف می‌گردد. مش‌های  $R_i$ ، زیرمجموعه  $\chi$  بوده ( $R_i \subseteq \chi \subseteq R^n$ ) و آن را افزایش می‌کنند. در اینجا مساله پایداری کلاس کنترل کننده‌هایی به فرم  $u = K_i x + m_i$  در مش  $R_i$  مورد بررسی قرار می‌گیرد. در این شرایط سیستم حلقه بسته به صورت زیر به دست می‌آید:

$$\dot{x} = (A_i + B_i K_i) x + B_i m_i + b_i \square \bar{A}_i x + \bar{b}_i \quad (7)$$

مش‌ها به صورت چندوجهی‌های محدب در نظر گرفته می‌شوند لذا می‌توان گفت که هر مش  $R_i$  از تقاطع  $p_i$  ابرصفحه در فضای  $R^n$  تشکیل می‌شود و می‌توان آن را به صورت زیر نشان داد:

$$\begin{aligned} R_i &= \{H_i^T x - g_i < 0\} \\ H_i &= [h_{i1} \ h_{i2} \ \dots \ h_{ip_i}] \\ g_i &= [g_{i1} \ g_{i2} \ \dots \ g_{ip_i}]^T \end{aligned} \quad (8)$$

#### ۴- روش پیشنهادی جهت کنترل کلاس معرفی شده

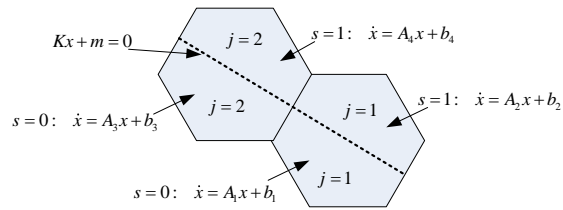
شده

ایده اساسی ارائه روشی جهت تبدیل سیستم خطی سوئیچ شونده با قانون کلیدزنی مقید به حالت-ورودی منطقی به سیستم PWA می‌باشد. این روش با مش بندی فضای حالت و تخصیص هر مقدار مجاز ورودی منطقی به یک ناحیه صورت می‌گیرد. به منظور توضیح ایده مطرح شده، حالت خاصی که سیستم تنها دارای یک ورودی منطقی است در نظر گرفته می‌شود.

$$\dot{x} = A_i x + b_i, \quad i = \varphi(x, s), \quad s = 0, 1 \quad (15)$$

هدف طراحی متغیر منطقی در هر ناحیه از فضای حالت می‌باشد، یعنی:

$$s = v(x), \quad x \in R^n \quad (16)$$



شکل ۲: سیستم مورد بررسی بعد از اعمال روش پیشنهادی (در حالت خاص:

$$(M_{mesh} = 2 \text{ و } M_s = 1)$$

در واقع تعیین تابع  $v(x)$  به معنای مشخص کردن مرز کلیدزنی در صفحه حالت می‌باشد. با در نظر گرفتن مرزی به فرم یک ابرصفحه، متغیر منطقی به صورت زیر تعیین می‌شود:

$$s = \text{step}(Kx + m) \quad (17)$$

شکل ۲ ایده اساسی تبدیل یک سیستم سوئیچ شونده با قانون کلیدزنی مقید به حالت-ورودی منطقی به PWA را برای یک ورودی منطقی نشان می‌دهد. در این شکل یک سمت مرز کلیدزنی، ورودی منطقی  $s = 1$  و سمت دیگر  $s = 0$  فرض گردیده است. در این شرایط متغیر طراحی ماتریس‌های ضرایب مرز کلیدزنی  $(K, m)$  می‌باشند. در سیستم حاصل از روش پیشنهادی با تغییر مرز کلیدزنی، متغیرهای حالت کنترل می‌گردند. مزیت این روش تغییر حوزه طراحی از فضای متغیرهای منطقی به متغیرهای پیوسته می‌باشد. سیستم حاصل از روش پیشنهادی یک سیستم PWA غیر متداول می‌باشد، زیرا متغیر طراحی به جای وارد شدن در دینامیک سیستم در مرز بین دینامیک‌ها ظاهر می‌شود. در ادامه روشی محاسباتی جهت تحلیل پایداری و طراحی کنترل کننده برای سیستم مورد نظر ارائه می‌گردد.

#### ۵- پایداری روش پیشنهادی

ابتدا یک سیستم ساده با دو زیرسیستم و بدون قید در قانون کلیدزنی در نظر گرفته و در ادامه به حالت کلی تر تعمیم می‌دهیم.

$$1-5 \quad \text{پایداری سیستم خطی سوئیچ شونده بدون قید در قانون کلیدزنی}$$

سیستم سوئیچ شونده خطی افاین به صورت

$$\dot{x} = A_i x + b_i, \quad i = 1, 2, \quad x \in R^n, \quad A_i \in R^{n \times n}, \quad b_i \in R^n \quad (18)$$

در نظر گرفته می‌شود، که  $i$  شماره زیر سیستم فعال بوده و آزادانه انتخاب می‌گردد. در این صورت کنترل کننده عبارت از تعیین مرز کلیدزنی به صورت

$$i = \text{step}(Kx + m) + 1 \quad (19)$$

می‌باشد. سیستم (۱۸) به همراه کنترل کننده (۱۹) تبدیل به یک سیستم PWA به فرم زیر می‌گردد:

$$\begin{aligned} \dot{x} &= A_i x + b_i, \quad i = 1, 2 \\ i = 1 &\Leftrightarrow Kx + m < 0 \\ i = 2 &\Leftrightarrow Kx + m > 0 \end{aligned} \quad (20)$$

سیستم حاصل دارای دو مش می‌باشد. این مساله به طور غیر مستقیم به کمک قضیه مرجع [۱۷] و حل یک دسته معادلات BMI قابل تحلیل است. مزیت روش پیشنهادی این مقاله، محذب بودن مساله بهینه‌سازی و طراحی مستقیم کنترل کننده توسط تعیین  $K$  و  $m$  می‌باشد.

قضیه ۱: سیستم (۱۸) تحت کنترل کننده (۱۹) پایدار مجانبی سرتاسری است اگر روابط LMI زیر دارای جواب باشند.

$$\begin{bmatrix} P & q & \bar{H}_i^T & \bar{H}_i^T \\ q^T & r & -\bar{g}_i^T & -\bar{g}_i^T \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i & Y_i & 0 \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i & 0 & Y_i \end{bmatrix} > 0, \quad Y_i > 0 \quad (21)$$

$$\begin{bmatrix} \left\{ \begin{array}{c} -A_i^T P - \\ P A_i - \alpha_i P \end{array} \right\} & \left\{ \begin{array}{c} -P b_i - \\ A_i^T q - \alpha_i q \end{array} \right\} & \bar{H}_i^T & \bar{H}_i^T \\ \left\{ \begin{array}{c} -b_i^T P - \\ q^T A_i - \alpha_i q^T \end{array} \right\} & \left\{ \begin{array}{c} -2b_i^T q - \\ \alpha_i r \end{array} \right\} & -\bar{g}_i^T & -\bar{g}_i^T \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i & W_i & 0 \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i & 0 & W_i \end{bmatrix} > 0, \quad (22)$$

$$W_i > 0$$

در روابط فوق  $\alpha_i > 0, i = 1, 2$  اسکالر ثابت دلخواه،  $P \in R^{n \times n}, q \in R^n, r \in R$  متغیرهای بهینه‌سازی،  $0 < Y_i = Y_i^T \in R^{2 \times 2}, 0 < W_i = W_i^T \in R^{2 \times 2}$  متغیرهای بهینه سازی با عناصر ماتریس معکوس تماماً مثبت و  $\bar{H}_i \in R^{2 \times n}, \bar{g}_i \in R^2$

$$\begin{bmatrix} P & q \\ q^T & r \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \bar{H}_i & -\bar{g}_i \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} Z_i & 0 \\ 0 & Z_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{H}_i & -\bar{g}_i \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i \end{bmatrix} > 0 \quad (29)$$

$$\begin{bmatrix} A_i^T P + P A_i + \alpha_i P & P b_i + A_i^T q + \alpha_i q \\ b_i^T P + q^T A_i + \alpha_i q^T & 2b_i^T q + \alpha_i r \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \bar{H}_i & -\bar{g}_i \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} \Lambda_i & 0 \\ 0 & \Lambda_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{H}_i & -\bar{g}_i \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i \end{bmatrix} > 0 \quad (30)$$

در ادامه فرض می‌شود که  $Z_i$  و  $\Lambda_i$  علاوه بر مثبت بودن عناصر آنها، معکوس پذیر بوده و  $Z_i^{-1}$  و  $\Lambda_i^{-1}$  مثبت معین می‌باشند. بنا به schur complement [۲۰]، از روابط فوق نتیجه می‌شود:

$$\begin{bmatrix} P & q & \bar{H}_i^T & \bar{H}_i^T \\ q^T & r & -\bar{g}_i^T & -\bar{g}_i^T \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i & Z_i^{-1} & 0 \\ \bar{H}_i^T & -\bar{g}_i & 0 & Z_i^{-1} \end{bmatrix} > 0, Z_i^{-1} > 0 \quad (31)$$

$$\begin{bmatrix} \begin{Bmatrix} -A_i^T P - \\ P A_i - \alpha_i P \end{Bmatrix} & \begin{Bmatrix} -P b_i - \\ A_i^T q - \alpha_i q \end{Bmatrix} & \bar{H}_i^T & \bar{H}_i^T \\ \begin{Bmatrix} -b_i^T P - \\ q^T A_i - \alpha_i q^T \end{Bmatrix} & -2b_i^T q - \alpha_i r & -\bar{g}_i^T & -\bar{g}_i^T \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i & \Lambda_i^{-1} & 0 \\ \bar{H}_i^T & -\bar{g}_i & 0 & \Lambda_i^{-1} \end{bmatrix} > 0, \Lambda_i^{-1} > 0 \quad (32)$$

و با تعریف  $Z_i = Y_i^{-1}$  و  $\Lambda_i = W_i^{-1}$  معادلات فوق به فرم LMI زیر تبدیل می‌شوند:

$$\begin{bmatrix} P & q & \bar{H}_i^T & \bar{H}_i^T \\ q^T & r & -\bar{g}_i^T & -\bar{g}_i^T \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i & Y_i & 0 \\ \bar{H}_i^T & -\bar{g}_i & 0 & Y_i \end{bmatrix} > 0, Y_i > 0 \quad (33)$$

$$\begin{bmatrix} \begin{Bmatrix} -A_i^T P - \\ P A_i - \alpha_i P \end{Bmatrix} & \begin{Bmatrix} -P b_i - \\ A_i^T q - \alpha_i q \end{Bmatrix} & \bar{H}_i^T & \bar{H}_i^T \\ \begin{Bmatrix} -b_i^T P - \\ q^T A_i - \alpha_i q^T \end{Bmatrix} & -2b_i^T q - \alpha_i r & -\bar{g}_i^T & -\bar{g}_i^T \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i & W_i & 0 \\ \bar{H}_i^T & -\bar{g}_i & 0 & W_i \end{bmatrix} > 0, W_i > 0 \quad (34)$$

در نتیجه پایداری ثابت می‌گردد. این پایداری مجانبی است زیرا  $\alpha_i > 0$  است، همچنین سرتاسری می‌باشد زیرا تابع لیاپانف برای  $R^n$  این ویژگی‌ها را برآورده می‌سازد.

متغیرهای بهینه‌سازی فرم‌دار به صورت

$$\bar{H}_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ -K \end{bmatrix}, \bar{g}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ m \end{bmatrix}, \bar{H}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ K \end{bmatrix}, \bar{g}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -m \end{bmatrix}$$

اثبات: برای اثبات پایداری مجانبی، تابع لیاپانف زیر برای همه نواحی تعریف می‌گردد:

$$V(x) = x^T P x + 2q^T x + r \quad (23)$$

که  $P$  یک ماتریس متقارن است. نظر به پیوستگی تابع لیاپانف فوق، باید برقراری شرایط مثبت بودن تابع لیاپانف و منفی بودن مشتق آن بررسی گردند. تابع لیاپانف (۲۳) دارای نرخ همگرایی  $a_i$  در  $R_i$  می‌باشد اگر

$$x \in R_i \Rightarrow \frac{d}{dt} V(x) < -\alpha_i V(x) \quad (24)$$

بر طبق [۱] در صورتی  $R_i \hat{=} x$  است که رابطه

$$\begin{bmatrix} x^T \\ 1 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} \bar{H}_i^T Z_i \bar{H}_i & -\bar{H}_i^T Z_i \bar{g}_i \\ -(\bar{H}_i^T Z_i \bar{g}_i)^T & \bar{g}_i^T Z_i \bar{g}_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ 1 \end{bmatrix} > 0 \quad (25)$$

برقرار باشد که در این رابطه  $Z_i$  ماتریس متقارن با عناصر تماماً مثبت و

$$\bar{H}_1 = \begin{bmatrix} 0^{1 \times n} \\ -K \end{bmatrix}, \bar{g}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ m \end{bmatrix}, \bar{H}_2 = \begin{bmatrix} 0^{1 \times n} \\ K \end{bmatrix}, \bar{g}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -m \end{bmatrix}$$

به کمک توصیف مش (۲۵) و S-procedure [۱۹، ۱۸، ۲۰]، شرط مثبت بودن تابع لیاپانف و منفی بودن مشتق آن وجود ماتریس‌های  $P > 0$ ،  $q$  و  $r$  است به نحوی که روابط زیر برقرار باشند [۱۷]:

$$\begin{bmatrix} P - \bar{H}_i^T Z_i \bar{H}_i & q + \bar{H}_i^T Z_i \bar{g}_i \\ q^T + \bar{g}_i^T Z_i \bar{H}_i & r - \bar{g}_i^T Z_i \bar{g}_i \end{bmatrix} > 0 \quad (26)$$

$$\begin{bmatrix} \begin{Bmatrix} A_i^T P + P A_i + \\ \alpha_i P + \bar{H}_i^T \Lambda_i \bar{H}_i \end{Bmatrix} & \begin{Bmatrix} P b_i + A_i^T q + \\ \alpha_i q - \bar{H}_i^T \Lambda_i \bar{g}_i \end{Bmatrix} \\ \begin{Bmatrix} b_i^T P + q^T A_i + \\ \alpha_i q^T - \bar{g}_i^T \Lambda_i \bar{H}_i \end{Bmatrix} & \begin{Bmatrix} 2b_i^T q + \alpha_i r + \\ \bar{g}_i^T \Lambda_i \bar{g}_i \end{Bmatrix} \end{bmatrix} < 0 \quad (27)$$

که در روابط فوق تمام عناصر ماتریس‌های  $Z_i$  و  $\Lambda_i$  مثبت هستند. در ضمن در صورت برقراری روابط فوق علاوه بر تضمین پایداری می‌توان نشان داد که نرخ همگرایی در هر مش  $R_i$  برابر  $\alpha_i$  است. نامساوی (۲۵) به صورت زیر قابل بازنویسی است:

$$\begin{bmatrix} x^T \\ 1 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} \bar{H}_i & -\bar{g}_i \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} Z_i & 0 \\ 0 & Z_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{H}_i & -\bar{g}_i \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ 1 \end{bmatrix} > 0 \quad (28)$$

به کمک رابطه (۲۸)، روابط (۲۶) و (۲۷) به صورت زیر بازنویسی می‌شوند:

$$\begin{bmatrix} P & q & \bar{H}_i^T & \bar{H}_i^T \\ q^T & r & -\bar{g}_i^T & -\bar{g}_i^T \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i & Y_i & 0 \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i & 0 & Y_i \end{bmatrix} > 0, Y_i > 0 \quad (38)$$

$$\begin{bmatrix} \begin{Bmatrix} -A_i^T P - \\ PA_i - \alpha_i P \end{Bmatrix} & \begin{Bmatrix} -Pb_i - \\ A_i^T q - \alpha_i q \end{Bmatrix} & \bar{H}_i^T & \bar{H}_i^T \\ \begin{Bmatrix} -b_i^T P - \\ q^T A_i - \alpha_i q^T \end{Bmatrix} & -2b_i^T q - \alpha_i r & -\bar{g}_i^T & -\bar{g}_i^T \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i & W_i & 0 \\ \bar{H}_i & -\bar{g}_i & 0 & W_i \end{bmatrix} > 0, \quad (39)$$

$$W_i > 0$$

که در این روابط  $\alpha_i > 0$  اسکالر ثابت دلخواه، متغیرهای  $P \in R^{n \times n}, q \in R^n, r \in R$  بهینه‌سازی،  $0 < Y_i = Y_i^T, 0 < W_i = W_i^T$  متغیرهای بهینه سازی با عناصر تماماً مثبت برای معکوس آنها،  $K, m$  ماتریس‌های کنترل کننده و  $\bar{H}_i \in R^{3 \times n}, \bar{g}_i \in R^3$  متغیرهای بهینه‌سازی فرم‌دار به صورت

$$\left\{ \begin{array}{l} i = 2j - 1: \bar{H}_i = \begin{bmatrix} 0 \\ H_j^T \\ -K_j \end{bmatrix}, \bar{g}_i = \begin{bmatrix} 1 \\ g_j \\ m_j \end{bmatrix} \\ i = 2j: \bar{H}_i = \begin{bmatrix} 0 \\ H_j^T \\ K_j \end{bmatrix}, \bar{g}_i = \begin{bmatrix} 1 \\ g_j \\ -m_j \end{bmatrix} \end{array} \right.$$

می‌باشند.

اثبات: تنها کافی است در قضیه ۱ برای مقادیر فرد  $i$

$$i \quad \begin{bmatrix} H_j^T \\ -K_j \end{bmatrix} \rightarrow H_j^T, \begin{bmatrix} g_j \\ m_j \end{bmatrix} \rightarrow g_j$$

و برای مقادیر زوج  $i$

$$\begin{bmatrix} H_j^T \\ K_j \end{bmatrix} \rightarrow H_j^T, \begin{bmatrix} g_j \\ -m_j \end{bmatrix} \rightarrow g_j$$

صورت گیرد.

در ادامه قضیه قبلی برای حالتی که تعداد ورودی منطقی دلخواه است، تعمیم می‌یابد. سیستم خطی سوئیچ شونده با قید کلیدزنی حالت-

ورودی منطقی با  $M_s$  ورودی منطقی به صورت

$$\begin{aligned} \dot{x} &= A_i x + b_i, \quad i = 1, 2, \dots, M \\ \varphi(\cdot) &= i : H_j^T x - g_j < 0, \quad j = 1, 2, \dots, M_{mesh} \\ S &\in \{S_1, S_2, \dots, S_{2M_s}\} \end{aligned} \quad (40)$$

قابل بیان است. کنترل کننده زیر در نظر گرفته می‌شود:

$$S = msign(K_j x) \quad (41)$$

که تابع  $msign$  به صورت

**نکته ۱:** اگر قضیه به ازای  $a_i$  های مختلف اجرا گردد به نحوی که  $\bar{a} = \min_{i=1,2} a_i$  بیشینه گردد در این صورت سیستمی با نرخ همگرایی بیشینه فراهم می‌گردد.

**نکته ۲:** مثبت بودن عناصر ماتریس‌های  $W_i^{-1}$  و  $Y_i^{-1}$  معادل با مثبت بودن عناصر قطر اصلی و منفی بودن عناصر قطر فرعی ماتریس‌های  $Y_i$  و  $W_i$  است. که شرط اخیر به سادگی در قالب روابط LMI قابل بیان است.

**نکته ۳:** در این مساله  $P, q, r, Y_i, W_i, \bar{H}_1, \bar{g}_1, \bar{H}_2, \bar{g}_2$  پارامترهای تنظیم و هدف محاسبه  $K$  و  $m$  می‌باشد.

**نکته ۴:** قضیه ۱ به منظور طراحی کنترل کننده برای سیستم‌های PWA نیز قابل کاربرد است.

۲-۵ قضیه پایدارسازی و طراحی در حالت کلیدزنی مقید بین M زیر سیستم

سیستم خطی سوئیچ شونده با قید کلیدزنی حالت-ورودی منطقی با فرض یک ورودی منطقی به صورت

$$\begin{aligned} \dot{x} &= A_i x + b_i, \quad i = 1, 2, \dots, M, \quad j = 1, 2, \dots, M_{mesh} \\ \varphi(\cdot) &= i : H_j^T x - g_j < 0, \quad s = 0, 1 \end{aligned} \quad (35)$$

قابل بیان است. این رابطه با فرض استفاده از کنترل کننده پیشنهادی به صورت زیر تبدیل می‌شود:

$$\begin{aligned} \dot{x} &= A_i x + b_i, \quad i = 1, 2, \dots, M, \quad j = 1, 2, \dots, M_{mesh} \\ \varphi(\cdot) &= i : H_j^T x - g_j < 0, \quad s = \text{step}(K_j x + m_j) \end{aligned} \quad (36)$$

یا به عبارت دیگر

$$\begin{aligned} \dot{x} &= A_i x + b_i, \quad i = 1, 2, \dots, M, \quad j = 1, 2, \dots, M_{mesh}, \\ \left\{ \begin{array}{l} s = 1: \begin{bmatrix} H_j^T \\ -K_j \end{bmatrix} x - \begin{bmatrix} g_j \\ m_j \end{bmatrix} < 0 \\ s = 0: \begin{bmatrix} H_j^T \\ K_j \end{bmatrix} x - \begin{bmatrix} g_j \\ -m_j \end{bmatrix} < 0 \end{array} \right. \end{aligned} \quad (37)$$

قضیه ۱ برای شرایطی که قید بر روی قانون کلیدزنی وجود دارد و سیستم دارای یک ورودی منطقی است به صورت زیر تعمیم می‌یابد.

قضیه ۲: سیستم

$$\begin{aligned} \dot{x} &= A_i x + b_i, \quad i = 1, 2, \dots, M, \quad j = 1, 2, \dots, M_{mesh} \\ \varphi(\cdot) &= i : H_j^T x - g_j < 0, \quad s = 0, 1 \end{aligned}$$

تحت کنترل کننده

$$s = \text{step}(K_j x + m_j)$$

پایدار مجانبی سرتاسری می‌باشد، اگر روابط LMI زیر دارای جواب باشند.

$$\begin{bmatrix} P & q & \bar{H}_i^T & \bar{H}_i^T \\ q^T & r & -\bar{U}_i^T & -\bar{U}_i^T \\ \bar{H}_i & -\bar{U}_i & Y_i & 0 \\ \bar{H}_i & -\bar{U}_i & 0 & Y_i \end{bmatrix} > 0, Y_i > 0 \quad (46)$$

$$\begin{bmatrix} \begin{Bmatrix} -A_i^T P - \\ PA_i - \alpha_i P \end{Bmatrix} & \begin{Bmatrix} -Pb_i - \\ A_i^T q - \alpha_i q \end{Bmatrix} & \bar{H}_i^T & \bar{H}_i^T \\ \begin{Bmatrix} -b_i^T P - \\ q^T A_i - \alpha_i q^T \end{Bmatrix} & -2b_i^T q - \alpha_i r & -\bar{U}_i^T & -\bar{U}_i^T \\ \bar{H}_i & -\bar{U}_i & W_i & 0 \\ \bar{H}_i & -\bar{U}_i^T & 0 & W_i \end{bmatrix} > 0, \quad (47)$$

$W_i > 0$

که در این روابط،  $\alpha_i > 0$  دارای مقدار ثابت،  $P, q, r$  متغیرهای بهینه سازی،  $Y_i, W_i$  متغیرهای بهینه سازی با عناصر تماماً مثبت برای معکوس آنها و  $\bar{H}_i, \bar{U}_i$  متغیرهای بهینه سازی فرم دار به صورت:

$$\begin{aligned} \bar{H}_i &= [0 \quad H_j \quad -K_j^T \quad K_j^T]^T, \\ \bar{U}_i &= [1 \quad g_j^T \quad -U_{j,l-1}^T \quad U_{j,l}^T]^T, \\ i &= 1, 2, \dots, M, j = 1, 2, \dots, M_{mesh}, l = 1, 2, \dots, 2^{M_s} \end{aligned}$$

می‌باشند. همچنین مقادیر ثابتی فرض می‌گردند. اثبات: سیستم (۴۰) با فرض کنترل کننده (۴۱) به صورت

$$\begin{aligned} \dot{x} &= A_i x + b_i, \quad i = 1, 2, \dots, M \\ i = j &: \bar{H}_i x - \bar{U}_i < 0 \\ U_{\min} &< U_1 < U_2 < \dots < U_{M-1} < +U, \\ U_0 &= -U, U_N = U_{\max} \end{aligned} \quad (48)$$

$$\bar{H}_i = \begin{bmatrix} 0 \\ -\tilde{J}_j \\ -K_j \\ K_j \end{bmatrix}, \bar{U}_i = \begin{bmatrix} 1 \\ g_j \\ -U_{j,l-1} \\ U_{j,l} \end{bmatrix}, i = 1, 2, \dots, M, \quad (48)$$

$j = 1, 2, \dots, M_{mesh}, l = 1, 2, \dots, 2^{M_s}$

بیان می‌شود. شرط توصیف مش  $i$ -ام به صورت زیر می‌باشد [۱]:

$$R_i = \left\{ x \begin{bmatrix} x \\ x \\ 1 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} \bar{H}_i^T Z_i \bar{H}_i & -\bar{H}_i^T Z_i \bar{U}_i \\ -(\bar{H}_i^T Z_i \bar{U}_i)^T & \bar{U}_i^T Z_i \bar{U}_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ x \\ 1 \end{bmatrix} > 0 \right\} \quad (49)$$

که

$$Z_i = \begin{bmatrix} z_{00}^i & z_{01}^i & \dots & z_{0n}^i \\ z_{10}^i & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ z_{in}^i & \dots & \dots & z_{nn}^i \end{bmatrix}$$

و همه عناصر  $Z_i$  مثبت هستند. همچنین (۴۱) به صورت زیر قابل بازنویسی است:

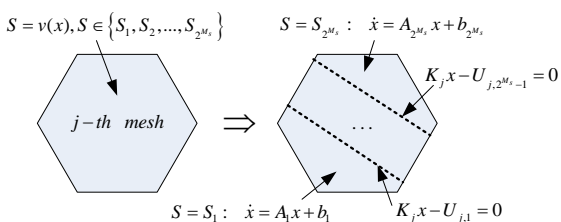
$$msign : [U_{\min}, U_{\max}] \rightarrow \{0, 1\}^{M_s}$$

$$msign(v) = \begin{cases} [0 \ 0 \ \dots \ 0]^T & U_{\min} \leq v < U_1 \\ [1 \ 0 \ \dots \ 0]^T & U_1 \leq v < U_2 \\ \vdots & \vdots \\ [1 \ 1 \ \dots \ 1]^T & U_{2^{M_s-1}} \leq v < U_{\max} \end{cases} \quad (42)$$

$U_{\min} < U_1 < U_2 < \dots < U_{2^{M_s-1}} < U_{\max},$   
 $U_0 = U_{\min}, U_{2^{M_s}} = U_{\max}$

تعریف می‌گردد، این تابع، تعمیم *step* می‌باشد. در این رابطه  $U_{\min}$  و  $U_{\max}$  دو عدد دلخواه و بقیه اندیس‌های  $U_i$  متغیر می‌باشند. با فرض کنترل کننده (۴۱)، توصیف سیستم (۴۰) و تعریف تابع *msign* نتیجه می‌شود:

$$\begin{aligned} \dot{x} &= A_j x + b_j, \quad i = 1, 2, \dots, M, j = 1, 2, \dots, M_{mesh}, \\ l &= 1, 2, \dots, 2^{M_s} \\ [H_j \quad -K_j^T \quad K_j^T]^T x - [g_j^T \quad -U_{j,l-1}^T \quad U_{j,l}^T]^T &< 0 \quad (43) \end{aligned}$$



شکل ۳: نحوه تخصیص بردار ورودی منطقی ( $S$ ) در روش پیشنهادی (برای مش شماره  $j$ )

در شکل ۳ نحوه تخصیص بردار ورودی منطقی ( $S$ ) در روش پیشنهادی برای یکی از مش‌های سیستم مورد بررسی، نشان داده شده است. همه بحث‌های بخش ۵-۱ با ماتریس‌های:

$$\begin{aligned} \bar{H}_i &= [0 \quad H_j \quad -K_j^T \quad K_j^T]^T, \\ \bar{U}_i &= [1 \quad g_j^T \quad -U_{j,l-1}^T \quad U_{j,l}^T]^T, \quad i = 1, 2, \dots, M \end{aligned} \quad (44)$$

قابل بیان است و قضیه ۲ به صورت زیر تعمیم می‌یابد.

قضیه ۳: سیستم (۴۰)، تحت کنترل کننده (۴۱) پایدار مجانبی سرتاسری است اگر LMI زیر جواب داشته باشد. در این شرایط با حل مساله بهینه سازی، ماتریس‌های کنترل کننده ( $K_j, U_{j,l}, j = 1, 2, \dots, M_{mesh}$ ) طراحی می‌گردند.

$$\begin{aligned} U_{\min,j} &< U_{j,1} < U_{j,2} < \dots < U_{j,N-1} < +U_{\max,j}, \\ U_{j,0} &= U_{\min,j}, U_{j,N} = U_{\max,j} \end{aligned} \quad (45)$$

**تکته ۵:** یک مبدل الکترونیک قدرت با بیش از یک کلید نیمه‌هادی تمام کنترل شونده مثالی از کاربرد قضیه ۳ می‌باشد.

**تکته ۶:** به منظور دستیابی به یک پاسخ با خطای حالت دائمی صفر، می‌بایست معادله کلیدزنی با فرض  $e = x_{ref} - x$  به صورت

$$s = msign(K_j e) = msign(-K_j x + K_j x_{ref}) \quad (57)$$

در نظر گرفته شود. در این شرایط روند ارائه شده در قضیه ۳ با جایگذاری  $m_j \rightarrow K_j, K_j x_{ref} \rightarrow -K_j$  قابل استفاده است.

**تکته ۶:** الگوریتم زیر فرآیند پایدارسازی و طراحی کنترل کننده برای کلاس مورد بررسی را ارائه می‌نماید:

گام ۱: مدل‌سازی سیستم مورد بررسی در فرم سیستم سوئیچ شونده خطی مقید به حالت-ورودی منطقی، در این گام مطابق رابطه (۳) و (۴)، ماتریس‌های  $A_i, b_i, C_i, d_i$  و قانون کلیدزنی  $\varphi(i(t), s(t), x(t))$  مشخص می‌شوند.

گام ۲: مش بندی فضای حالت و تخصیص ورودی منطقی به هر مش (یعنی  $s = msign(K_j x)$ ).

گام ۳: استفاده از قضیه تعمیم یافته شماره ۳ و طراحی قانون کلیدزنی پایدارساز

### ۶- نتایج شبیه‌سازی

یک مبدل باک با معادلات سیستم و کنترل کننده پایدارساز پیشنهادی به صورت زیر در نظر بگیرید.

$$\begin{aligned} \dot{x} &= A_i x + b_i, i=1,2,3,4 \\ H_j x - g_j &< 0, s = msign(K_j(x - x_{ref})) \\ H_1 = H_2 &= \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \\ H_3 = H_4 &= \begin{bmatrix} +1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \\ g_j &= 0, j=1,2 \end{aligned}$$

در جدول ۱ ماتریس‌های رابطه فوق تعریف شده اند. سیستم اولیه دارای دو مش می‌باشد و بعد از قرار گرفتن کنترل کننده پیشنهادی تعداد آن به چهار عدد افزایش می‌یابد. در نتیجه به کمک قضیه ۲ می‌بایست متغیر  $K_1 = K_2$  طراحی گردد (برای سادگی در هر دو مش از یک رمز کلیدزنی استفاده شده است) همچنین داریم:

$$\begin{aligned} j=1 &\Leftrightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} x > 0 \\ j=2 &\Leftrightarrow \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} x > 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \bar{H}_1 = \bar{H}_3 &= \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -1 & 0 \\ -K_1 & 1 \end{bmatrix}, \bar{H}_2 = \bar{H}_4 = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -1 & 0 \\ K_1 & 1 \end{bmatrix}, \\ m_1 = m_3 &= \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -K_1 x_{ref} \end{bmatrix}, m_2 = m_4 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ K_1 x_{ref} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

با استفاده از پارامترهای جدول ۲ شبیه سازی صورت گرفته است. با حل LMI مربوطه به کمک جعبه ابزار Robust Control نرم افزار MATLAB نتیجه زیر حاصل گردیده است:

$$\begin{bmatrix} \bar{H}_i^T Z_i \bar{H}_i & -\bar{H}_i^T Z_i \bar{U}_i \\ -(\bar{H}_i^T Z_i \bar{U}_i)^T & \bar{U}_i^T Z_i \bar{U}_i \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \bar{H}_i & -\bar{U}_i \\ \bar{H}_i & -\bar{U}_i \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} 0.5Z_i & 0 \\ 0 & 0.5Z_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{H}_i & -\bar{U}_i \\ \bar{H}_i & -\bar{U}_i \end{bmatrix} > 0 \quad (50)$$

تابع لیاپانف و مشتق آن را به صورت زیر در نظر می‌گیریم:

$$V_i(x) = \begin{bmatrix} x \\ 1 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} P & q \\ q^T & r \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ 1 \end{bmatrix} \quad (51)$$

$$\frac{d}{dt} V(x) = \begin{bmatrix} x \\ 1 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} A_i^T P + P A_i & P b_i + A_i^T q \\ b_i^T P + q^T A_i & 2b_i^T q \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ 1 \end{bmatrix} \quad (52)$$

به کمک (۵۱)، (۵۲) و S-procedure، شرط مثبت بودن تابع لیاپانف با نرخ همگرایی  $\alpha_i$  در مش  $R_i$  وجود ماتریس‌های  $P > 0, q, r$  و ماتریس‌های  $Z_i$  و  $\Lambda_i$  با دارا یه‌های تماماً مثبت است به نحوی که:

$$\begin{bmatrix} P & q \\ q^T & r \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \bar{H}_i & -\bar{U}_i \\ \bar{H}_i & -\bar{U}_i \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} Z_i & 0 \\ 0 & Z_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{H}_i & -\bar{U}_i \\ \bar{H}_i & -\bar{U}_i \end{bmatrix} > 0 \quad (53)$$

به طور مشابه شرط منفی بودن مشتق تابع لیاپانف به صورت زیر حاصل می‌گردد:

$$\begin{bmatrix} A_i^T P + P A_i + \alpha_i P & P b_i + A_i^T q + \alpha_i q \\ b_i^T P + q^T A_i + \alpha_i q^T & 2b_i^T q + \alpha_i r \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \bar{H}_i & -\bar{U}_i \\ \bar{H}_i & -\bar{U}_i \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} Z_i & 0 \\ 0 & Z_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{H}_i & -\bar{U}_i \\ \bar{H}_i & -\bar{U}_i \end{bmatrix} < 0 \quad (54)$$

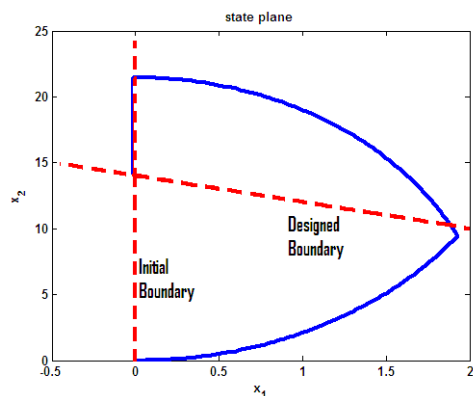
با فرض معکوس پذیری و مثبت معین بودن ماتریس‌های  $Z_i$  و  $\Lambda_i$  و بنا به schur complement روابط (۵۳) و (۵۴) به صورت زیر قابل بازنویسی هستند:

$$\begin{bmatrix} P & q & \bar{H}_i^T & \bar{H}_i^T \\ q^T & r & -\bar{U}_i^T & -\bar{U}_i^T \\ \bar{H}_i & -\bar{U}_i & Z_i^{-1} & 0 \\ \bar{H}_i & -\bar{U}_i & 0 & Z_i^{-1} \end{bmatrix} > 0, Y_i > 0 \quad (55)$$

$$\begin{bmatrix} \left\{ -A_i^T P - \right\} & \left\{ -P b_i - \right\} & \bar{H}_i^T & \bar{H}_i^T \\ \left\{ P A_i - \alpha_i P \right\} & \left\{ A_i^T q - \alpha_i q \right\} & -\bar{U}_i^T & -\bar{U}_i^T \\ \left\{ -b_i^T P - \right\} & \left\{ -2b_i^T q - \right\} & -\bar{U}_i^T & -\bar{U}_i^T \\ \left\{ q^T A_i - \alpha_i q^T \right\} & \left\{ \alpha_i r \right\} & -\bar{U}_i & -\bar{U}_i \\ \bar{H}_i & & \Lambda_i^{-1} & 0 \\ \bar{H}_i & & -\bar{U}_i & \Lambda_i^{-1} \end{bmatrix} > 0, W_i > 0 \quad (56)$$

و با تعریف  $\Lambda_i = W_i^{-1}$  و  $Z_i = Y_i^{-1}$  حکم ثابت می‌شود.





شکل ۵: نمودار صفحه حالت به همراه مرز ذاتی و طراحی شده

مقید ارائه گردید. این روش جهت تعیین ورودی منطقی، نواحی صفحه حالت را مشخص‌بندی و به هر یک، یک ورودی منطقی نسبت می‌دهد. پیاده‌سازی روش پیشنهادی ساده می‌باشد و روند طراحی آن مبتنی بر حل یک دسته معادلات LMI می‌باشد. قضایای پایداری و طراحی کنترل‌کننده برای کلاس مورد بررسی ارائه و اثبات گردیده است. جهت ادامه کار بهبود حالت گذرا با افزودن قیود LMI مناسب به مساله پایدارسازی، پیشنهاد می‌گردد.

جدول ۲: ماتریس‌های توصیف‌کننده مبدل باک به همراه شرط فعال شدن هر

زیرسیستم			
متغیر	نماد	مقدار	واحد
مقاومت بار	$R$	1000	$\Omega$
سلف فیلتر	$L$	$10\mu$	$H$
خازن خروجی	$C$	$100n$	$F$
ولتاژ تغذیه	$V_g$	24	$V$
ولتاژ خروجی مطلوب	$x_{2,ref}$	14	$V$
جریان سلف مطلوب	$x_{1,ref}$	0.014	$A$

$$K_1 = K_2 = 10^{-8} \times [-0.4263 \quad -0.2185]$$

نتایج شبیه‌سازی در شکل‌های ۴ و ۵ نشان داده شده است. در شکل ۴ نمودار تغییرات متغیر خروجی رسم شده است. پاسخ دارای خطای حالت دائمی صفر و فراجش قابل ملاحظه‌ای می‌باشد، اما راهکار معرفی شده در این مقاله صرفاً پایدارسازی است و مساله بهینه‌سازی پاسخ گذرا هدف این مقاله نمی‌باشد. در شکل ۵ نمودار صفحه حالت به همراه مرز ذاتی و طراحی شده سیستم نشان داده شده است. در بالای مرز طراحی شده، ورودی منطقی ۱ و در پایین آن صفر می‌باشد. در این شکل فضای حالت به چهار مش تقسیم شده است و در هر مش یکی از چهار زیرسیستم فعال می‌باشد.

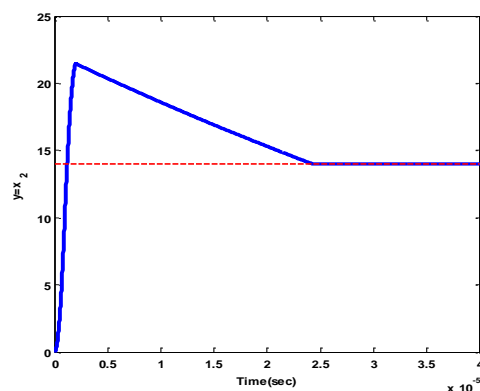
## ۷- نتیجه‌گیری

در این مقاله روشی جدید جهت طراحی کنترل‌کننده و پایدارسازی کلاس سیستم‌های خطی سوئیچ شونده با قانون کلیدزنی

جدول ۱: ماتریس‌های توصیف‌کننده مبدل باک به همراه شرط فعال شدن هر

زیرسیستم

$i$	1	2	3	4
$A_i$	$\begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & -1 \\ \frac{1}{C} & \frac{-1}{RC} \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & -1 \\ \frac{1}{C} & \frac{-1}{RC} \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -1 \\ \frac{1}{C} & \frac{-1}{RC} \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -1 \\ \frac{1}{C} & \frac{-1}{RC} \end{bmatrix}$
$b_i$	$\begin{bmatrix} \frac{V_g}{L} & 0 \end{bmatrix}^T$	$[0 \quad 0]^T$	$[0 \quad 0]^T$	$[0 \quad 0]^T$
$\varphi(\cdot)$	$s=1, [1 \quad 0]x > 0$	$s=0, [1 \quad 0]x > 0$	$s=1, [1 \quad 0]x < 0$	$s=0, [1 \quad 0]x < 0$
$C_i$	$[0 \quad 1]$	$[0 \quad 1]$	$[0 \quad 1]$	$[0 \quad 1]$



شکل ۴: نمودار تغییرات خروجی

## مراجع

- [12] A. Beccuti, S. Mariethoz, S. Cluquenois, S. Wang, and M. Morari, "Explicit model predictive control of DC-DC switched mode power supplies with extended Kalman filtering," *IEEE Trans. Ind. Electron.*, vol. 56, no. 3, pp. 1864–1874, 2009.
- [13] A. Bemporad, F. Borrelli, and M. Morari, "Model predictive control based on linear programming—The explicit solution," *IEEE Trans. Autom. Control*, vol. 47, pp. 1974–1985, 2002.
- [14] Mohammad Hejri and Hossein Mokhtari, "Global hybrid modeling and control of a buck converter: A novel concept," *International Journal of Circuit Theory and Applications*, vol. 37, pp. 968–986, 2009.
- [15] Mohammad Hejri and Hossein Mokhtari, "Hybrid predictive control of a DC–DC boost converter in both continuous and discontinuous current modes of operation," *Optimal Control Applications and Methods*, 2010.
- [16] Luca Greco, "Stability and Stabilization Issues in Switched Systems," PHD thesis, Bioingegneria, Robotica e Sistemi di Automazione Industriale - Ciclo XVII, 2005.
- [17] L. Rodrigues and J.P. How, "Observer-based control of piecewise-affine systems," *Internat. J. Control*, vol. 76, pp. 459–477, 2003.
- [18] F. Uhlig, "A recurring theorem about pairs of quadratic forms and extentions: A survey," *Linear Algebra and Applications*, vol. 25, pp. 219–237, 1979.
- [19] V. A. Yakubovich, "The S procedure in non-linear control theory," *Vestnik Leningrad Univ. Math*, vol. 4, pp. 73–93, 1977, In Russian.
- [20] S. Boyd, L. El Ghaoui, E. Feron, and V. Balakrishnan, *Linear Matrix Inequalities in System and Control Theory*, Philadelphia, The SIAM press, 1994.
- [1] L. Rodrigues, "Dynamic Output Feedback Controller Synthesis for Piecewise Affine Systems," PhD Thesis, Stanford university, June 2002.
- [2] M. de la Sen and A. Ibeas, "Stability Results for Switched Linear Systems with Constant Discrete Delays," *Mathematical Problems in Engineering*, vol. 2008, 2008.
- [3] Robert Shorten, Fabian Wirth, Oliver Mason, Kai Wulff, Christopher King, "Stability Criteria for Switched and Hybrid Systems," *SIAM REVIEW*, vol. 49, no. 4, pp. 545–592, 2007.
- [4] A. Rantzer and M. Johansson, "Piecewise linear quadratic optimal control," *IEEE Trans. Automat Control*, vol. 45, no. 4, pp. 629–637, Apr. 2000.
- [5] S. S. Ge and Zhendong Sun, "Switched Controllability via Bumpless Transfer Input and Constrained Switching," *IEEE Trans. on Automatic Control*, vol. 53, no. 7, 2008.
- [6] M. Johansson, *Piecewise Linear Control Systems—A Computational Approach*, New York: Springer-Verla, vol. 284, 2002.
- [7] Zhendong Sun, Shuzhi S. Ge, *Switched Linear Systems: Control and Design*, Springer-Verlag Publication, 2004.
- [8] S. Pettersson and B. Lennartson, "Hybrid system stability and robustness verification using linear matrix inequalities," *Inter. J. Control*, vol. 75, no. 16–17, pp. 1335–1355, 2002.
- [9] Hai Lin, and Panos J. Antsaklis, "Stability and Stabilizability of Switched Linear Systems: A Survey of Recent Results," *IEEE Trans. Automatic Control*, vol. 54, no. 2, 2009.
- [10] S. Pettersson and B. Lennartson, "Stabilization of hybrid systems using a min-projection strategy," in *Proc. Amer. Control Conf*, pp. 223–228, 2001.
- [11] A. Bemporad and M. Morari, "Control of systems integrating logic, dynamics, and constraints," *Automatica*, vol. 35, no. 3, pp. 407–427, 1999.