

## 9. オブザーバ

教科書 7.2,7.3

## 出力フィードバック

- 制御対象:

$$\dot{x} = Ax + Bu$$

$$y = Cx$$

- 静的な出力フィードバック

$$u = Ky$$

(状態フィードバックと異なり、全ての極を指定できない)

- 動的な出力フィードバック

$$\dot{\xi} = P\xi + Qu + Ry$$

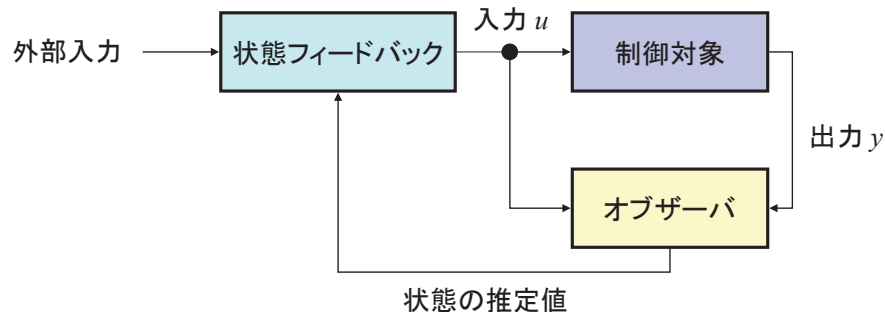
$$u = K_1\xi + K_2y$$

可制御・可観測なら全ての極を指定できる

動的な出力フィードバックを作る方法  
→「状態フィードバック」+「オブザーバ」

## オブザーバとは

- オブザーバ(状態推定器)とは、状態  $x$  が直接観測できないとき、出力  $y$  と入力  $u$  から状態  $x$  を推定する機構。
- 出力の次元は状態の次元より少ないのが普通 → 出力の瞬間値だけからでは、状態は推定できない。
- そこで、過去の履歴の情報も用いる。つまり、オブザーバ自体も微分方程式で表現される。→ 動的フィードバック



## 同次元オブザーバ

- 制御対象

$$\dot{x} = Ax + Bu$$

$$y = Cx + Du$$

- 状態を推定するために、制御対象のコピーを作る。

$$\dot{\tilde{x}} = A\tilde{x} + Bu$$

$$\tilde{y} = C\tilde{x} + Du$$

$\tilde{x}$  は、 $x$  の推定値

- このままでは、初期推定誤差がゼロに収束する保証がない。そこで、出力の差  $\tilde{y} - y = C\tilde{x} + Du - y$

により、制御対象のコピーの動きを修正。

同次元オブザーバ

$$\dot{\tilde{x}} = A\tilde{x} + Bu + K(C\tilde{x} + Du - y)$$

$$\tilde{y} = C\tilde{x} + Du$$

## 推定誤差

- 推定誤差:

$$e = x - \tilde{x}$$

- 推定誤差のダイナミクス

$$\begin{aligned}\dot{e} &= [Ax + Bu] - [A\tilde{x} + Bu + K(C\tilde{x} + Du - y)] \\ &= A(x - \tilde{x}) + KC(x - \tilde{x}) \\ &= (A + KC)e\end{aligned}$$

$A + KC$  が安定ならば、推定誤差はゼロに漸近

## オブザーバの固有値

- オブザーバの固有値 =  $A + KC$  の固有値
- $K$  を選ぶことで、オブザーバの固有値を自由に選べるだろうか?
- $A + KC$  の固有値 =  $(A + KC)^T$  の固有値 =  $A^T + C^T K^T$  の固有値
- 双対なシステムの極配置問題

$$\dot{z} = A^T z + C^T v$$

$$v = K^T z$$

$K^T$  を選ぶことで  $A^T + C^T K^T$  の固有値を自由に選べるか?

→ 元の系のオブザーバの固有値配置問題と同じ

- 「双対なシステムの極配置問題」と等価  
= 必要十分条件は双対なシステムの可制御性  
つまり、

オブザーバの固有値配置が自由にできる必要十分条件は可観測であること

## オブザーバの固有値配置

- 可観測正準形で表されているとする。

$$\dot{x} = \begin{bmatrix} 0 & & -a_0 \\ 1 & \ddots & \vdots \\ & \ddots & 0 \\ & & 1 & -a_{n-1} \end{bmatrix} x + \begin{bmatrix} b_0 \\ \vdots \\ \vdots \\ b_{n-1} \end{bmatrix} u$$
$$y = (0 \ \dots \ 0 \ 1)x$$

- 誤差システム:

$$\dot{e} = \begin{bmatrix} 0 & & -a_0 + k_1 \\ 1 & \ddots & \vdots \\ & \ddots & 0 \\ & & 1 & -a_{n-1} + k_n \end{bmatrix} e$$

多項式  $s^n + (a_{n-1} - k_n)s^{n-1} + \dots + (a_0 - k_1)$  が目標の特性多項式になるように  $K = (k_1, \dots, k_n)^T$  を選ぶ

## フィードバック系

- 制御対象:  $\dot{x} = Ax + Bu$   
 $y = Cx + Du$
- 状態フィードバックを設計:  $u = Fx$   
→  $A + BF$  が望ましい固有値を持つように設計
- オブザーバを設計  
→  $A + KC$  が望ましい固有値を持つように設計
- この2つを組み合わせる。つまり、 $u = Fx$  のかわりに、推定値を用いて、 $u = F\tilde{x}$
- 推定値を用いることで、 $A + BF$  の固有値が変化しないであろうか?  
→ 結論としては、「問題ない」(次のページ参照)

## 分離定理

- 拡大系

$$\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} x \\ e \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A+BF & -BF \\ 0 & A+KC \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ e \end{bmatrix}$$

- つまり、フィードバック系の固有値は、 $A+BF$  の固有値と  $A+KC$  の固有値をあわせたもの。
- オブザーバの設計とは独立に、状態フィードバックの設計を行ってよい。  
→ 制御と観測の分離 = 分離定理
- 線形系だから分離定理が成り立っている。非線形系では成り立たない。

## 最小次元オブザーバとは (教科書にはない)

- 全状態オブザーバは、 $n$  個の状態を推定。しかし、 $y = Cx$  により状態の一部は既にわかっているはず。
- 状態を推定するためには、 $n-1$  本の微分方程式でよいのでは?



最小次元オブザーバ

- ただし、特殊な場合を除き、ほとんど使われない。
  - プログラミング上、次元を減らすことにあまり意味はない。
  - 観測ノイズの影響を受けやすくなる。

## 最小次元オブザーバの構成 (1)

1出力の場合の最小次元オブザーバについて述べる。

- 制御対象は可観測正準形で表されているとする。

$$\dot{x} = \begin{bmatrix} 0 & & -a_0 \\ 1 & \ddots & \vdots \\ & \ddots & 0 \\ & & 1 & -a_{n-1} \end{bmatrix} x + \begin{bmatrix} b_0 \\ \vdots \\ \vdots \\ b_{n-1} \end{bmatrix} u$$

$$y = (0 \quad \dots \quad 0 \quad 1)x$$

- それをさらに座標変換

$$w = \begin{bmatrix} 1 & & 0 & s_{n-1} \\ & \ddots & & \vdots \\ & & 1 & s_1 \\ 0 & & & 1 \end{bmatrix} x = Qx$$

## 最小次元オブザーバの構成 (2)

- 座標変換後のシステム

$$\dot{w} = A_1 w + B_1 u$$

$$y = C_1 w$$

$$A_1 = \begin{bmatrix} 0 & & -s_{n-1} & & -s_1 s_{n-1} - a_n + a_1 s_{n-1} \\ 1 & \ddots & \vdots & & -s_1 s_{n-2} - a_{n-1} + a_1 s_{n-2} + s_{n-1} \\ & \ddots & 0 & \vdots & \vdots \\ & & 1 & -s_1 & -s_1^2 - a_2 + a_1 s_1 + s_2 \\ 0 & \dots & 0 & 1 & -a_1 + s_1 \end{bmatrix}$$

$$C_1 = CQ^{-1} = (0 \quad \dots \quad 0 \quad 1), \quad B_1 = QB$$

- 変換後の状態  $w$  の最後の要素は  $y$  そのものであるので、次のようにおく。

$$w = \begin{pmatrix} \xi \\ y \end{pmatrix}$$

## 最小次元オブザーバの構成 (3)

- 同次元オブザーバを作ると

$$\frac{d}{dt} \begin{pmatrix} \tilde{\xi} \\ \tilde{y} \end{pmatrix} = \left[ \begin{array}{c|c} A_2 & E_2 \\ \hline 0 \cdots 0 & 1 \end{array} \right] \begin{pmatrix} \tilde{\xi} \\ \tilde{y} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} B_2 \\ b_1 \end{pmatrix} u$$

- 最後の要素  $y$  は推定する必要が無いので、上の  $n-1$  本の式を抜き出す

最小次元オブザーバ:

$$\dot{\tilde{\xi}} = A_2 \tilde{\xi} + B_2 u + E_2 y$$

$$A_2 = \begin{bmatrix} 0 & & & -s_{n-1} \\ 1 & \ddots & & \vdots \\ & \ddots & 0 & \vdots \\ & & & 1 & -s_1 \end{bmatrix}, \quad E_2 = \begin{pmatrix} -s_1 s_{n-1} - a_n + a_1 s_{n-1} \\ -s_1 s_{n-2} - a_{n-1} + a_1 s_{n-2} + s_{n-1} \\ \vdots \\ -s_1^2 - a_2 + a_1 s_1 + s_2 \end{pmatrix}$$

## 最小次元オブザーバの安定性

- 推定誤差  $e_\xi = \xi - \tilde{\xi}$
- 推定誤差のダイナミクス

$$\begin{aligned} \dot{e}_\xi &= \{A_2 \xi + E_2 y + B_2 u\} - \{A_2 \tilde{\xi} + E_2 y + B_2 u\} \\ &= A_2 e_\xi \end{aligned}$$

最小次元オブザーバの安定性は  $A_2$  の安定性で決まる

$$\det[\lambda I - A_2] = \lambda^{n-1} + s_1 \lambda^{n-2} + \cdots + s_{n-2} \lambda + s_{n-1}$$

が安定多項式になるように、 $s_1, \dots, s_{n-1}$  を選ぶ。