

Мальчик Ю.Н.

НОВЫЙ МЕТОД ПОЛУЧЕНИЯ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНОГО УРАВНЕНИЯ В КОМПЛЕКСНОЙ ОБЛАСТИ ОТНОСИТЕЛЬНО ПЕРЕДАТОЧНОЙ ФУНКЦИИ НЕСТАЦИОНАРНОЙ ЛИНЕЙНОЙ СИСТЕМЫ

УДК : 62-50

Предлагается новый метод получения дифференциального уравнения, которое может быть использовано для получения передаточной функции нестационарной линейной системы.

A new method of reception of the differential equation which can be used for calculation of transfer function of time-varying linear system is offered

1. Введение

При исследовании нестационарных линейных систем (НЛС), уравнение вынужденных колебаний которых имеет вид

$$D(p,t)x = K(p,t)y, \quad p = \frac{d}{dt}, \quad t \in (-\infty, \infty), \quad (1.1)$$

где

$$D(p,t) = p^n + b_1(t)p^{n-1} + \dots + b_n(t), \quad (1.2)$$

$$K(p,t) = a_0(t)p^{n-1} + \dots + a_{n-1}(t), \quad (1.3)$$

часто возникает задача вычисления передаточной функции $W(s,t)$ системы. Если задача разрешима (т.е. передаточная функция существует), то она может быть решена в два этапа. На первом этапе вычисляется передаточная функция $G(s,t)$ интегрирующей части системы, процессы в которой описываются уравнением

$$D(p,t)z = y, \quad (1.4)$$

где y – входной сигнал, z – выходной сигнал. На втором этапе вычисляется передаточная функция $W(s,t)$ полной системы по формуле [1]

$$W(s,t) = \sum_{j=0}^{n-1} s^j \Lambda [a_{n-1-j}(t)] * G(s,t), \quad (1.5)$$

где Λ - символ левого преобразования Лапласа¹, а знаком * обозначена операция свертки в комплексной области, определяемая равенством

$$F_1(s) * F_2(s) = \frac{1}{2\pi i} \int_{\alpha-i\infty}^{\alpha+i\infty} F_1(\sigma) F_2(\sigma) d\sigma,$$

где $i = \sqrt{-1}$, $\alpha > \alpha_1$, $\text{Re } s > \alpha_2$, α_1 и α_2 - соответственно показатели роста функций

$$f_1(\tau) = L_{\tau}^{-1}[F_1(s)], \quad u \quad f_2(\tau) = L_{\tau}^{-1}[F_2(s)]$$

Таким образом, задача вычисления передаточной функции $W(s,t)$ сводится к задаче вычисления передаточной функции интегрирующей части этой системы $G(s,t)$.

В общем случае передаточную функцию в аналитическом виде найти не удастся, Поэтому на практике ищут ее аппроксимации. Согласно [1], в настоящее время известны четыре подхода к решению задачи об отыскании передаточной функции системы. Один из них основан на представлении передаточной функции интегрирующей части системы как решения специального уравнения (дифференциального или разностного), получаемого с учетом специфических свойств уравнения вынужденных колебаний (применяется для систем частных видов).

В настоящей работе рассматривается этот подход для случая системы, уравнение интегрирующей части которой является уравнением с полиномиальными коэффициентами вида

¹ Левое преобразование Лапласа ставит в соответствие функции $f(t)$ вещественной переменной t (определенной на интервале $(-\infty, T)$, где $T \leq \infty$) функцию $F(s, t)$ комплексной переменной s и вещественной переменной t с помощью соотношения

$$F(s, t) \equiv \Lambda[f(t)] = \int_{0-}^{\infty} f(t - \tau) \exp(-s \tau) d\tau.$$

$$b_i(t) = \sum_{j=0}^m B_{ij} t^j, \quad B_{ij} = \text{const.} \quad i = 1, \dots, n. \quad (1.6)$$

2. Метод получения дифференциального уравнения для передаточной функции

В работе [1] Ф.А.Михайловым был предложен метод получения уравнения для передаточной функции $G(s,t)$ интегрирующей части системы с периодически изменяющимися параметрами. Этот метод применим и для систем рассматриваемого класса.

Рассмотрим применение указанного метода для системы, представленной уравнением (1.1) с коэффициентами (1.6), когда $m > n$. Уравнение вынужденных колебаний интегрирующей части системы имеет вид (1.4). Ему соответствует сопряженное уравнение

$$D^*(p,t)z = y, \quad (2.1)$$

где

$$D^*(p,t) = c_0 p^n + c_1(t) p^{n-1} + \dots + c_n(t); \quad (2.2)$$

коэффициенты $c_0(t), \dots, c_n(t)$ этого оператора определяются из тождества

$$D^*(p,t)z = (-1)^n p^n z + (-1)^{n-1} p^{n-1} (b_1 z) + \dots + b_n z. \quad (2.3)$$

Согласно [2]:

$$\left. \begin{aligned} c_0 &= (-1)^n; \\ c_1 &= (-1)^{n-1} b_1; \\ c_2 &= (-1)^{n-2} b_2 + (-1)^{n-1} (n-1) b_1; \\ &\dots \\ c_n &= b_n + b'_{n-1} + b''_{n-2} + \dots + (-1)^{n-1} b_1^{(n-1)}. \end{aligned} \right\} \quad (2.4)$$

Согласно [3] при $y = \delta(t - \tau)$ уравнение (2.1) имеет решение

$$z(t) = g^*(t, u) = \begin{cases} g^*(t, u) & \text{нпу } t < u, \\ 0 & \text{нпу } t > u. \end{cases} \quad (2.5)$$

Введя новую переменную $\tau^* = u - t$ и учтя (2.5), запишем (2.1) в виде

$$D^*(p, u - \tau^*) g^*(u - \tau^*, u) = \delta(-\tau^*).$$

Применив к обеим частям этого уравнения преобразование Лапласа по переменной τ^* и учтя (2.2), получим

$$\begin{aligned} L_{\tau^*}^* \left[c_0(u - \tau^*) \frac{\partial^n g^*(u - \tau^*, u)}{\partial (u - \tau^*)^n} \right] + L_{\tau^*}^* \left[c_1(u - \tau^*) \frac{\partial^{n-1} g^*(u - \tau^*, u)}{\partial (u - \tau^*)^{n-1}} \right] + \dots \\ + L_{\tau^*}^* \left[c_n(u - \tau^*) g^*(u - \tau^*, u) \right] = 1. \end{aligned} \quad (2.6)$$

Обозначив

$$L_{\tau^*}^* \left[g^*(u - \tau^*, u) \right] = G^*(s, u),$$

с учетом (2.4) и свойств преобразования Лапласа (см. Приложение), имеем:

$$\begin{aligned} L_{\tau^*}^* \left[c_0(u - \tau^*) \frac{\partial^n g^*(u - \tau^*, u)}{\partial (u - \tau^*)^n} \right] &= s^n G^*(s, u); \\ L_{\tau^*}^* \left[c_1(u - \tau^*) \frac{\partial^{n-1} g^*(u - \tau^*, u)}{\partial (u - \tau^*)^{n-1}} \right] &= (-1)^{n-1} \sum_{l=1}^m \frac{1}{l!} \frac{d^l c_1}{du^l} \frac{\partial^l}{\partial s^l} \left[s^{n-1} G^*(s, u) \right] \\ &\dots \\ L_{\tau^*}^* \left[c_n(u - \tau^*) g^*(u - \tau^*, u) \right] &= \sum_{l=1}^m \frac{1}{l!} \frac{d^l c_n}{du^l} \frac{\partial^l G^*(s, u)}{\partial s^l}. \end{aligned} \quad (2.7)$$

С учетом (2.7) уравнение (2.6) можно записать в виде

$$s^n G^*(s, u) + (-1)^{n-1} \sum_{l=1}^m \frac{1}{l!} \frac{d^l c_1}{du^l} \frac{\partial^l}{\partial s^l} \left[s^{n-1} G^*(s, u) \right] + \sum_{l=1}^m \frac{1}{l!} \frac{d^l c_n}{du^l} \frac{\partial^l G^*(s, u)}{\partial s^l} = 1. \quad (2.8)$$

Расписав суммы в левой части уравнения (2.8) и объединив нулевые, первые вторые и т.д. члены этих сумм, уравнение (2.8) можно записать в виде

$$\begin{aligned}
 & \left[s^n + (-1)^{n-1} c_1(u) s^{n-1} + \dots + c_n(u) \right] G^*(s, u) + \left\{ (-1)^{n-1} c_1'(u) s^{n-1} + \dots + c_n'(u) \right\} \\
 & \frac{\partial G^*(s, u)}{\partial s} + \left[(n-1) c_1(u) s^{n-2} + \dots + c_n'(u) \right] G^*(s, u) \left\{ + \frac{1}{2!} \left\{ (-1)^{n-1} (n-1) c_1''(u) s^{n-2} + \right. \right. \\
 & \dots + c_n''(u) \left. \right\} \frac{\partial^2 G^*(s, u)}{\partial s^2} + \left(\frac{2}{1} \right) \left\{ (-1)^{n-1} (n-1) c_1''(u) s^{n-2} + \dots + c_n''(u) \right\} \frac{\partial G^*(s, u)}{\partial s} + \\
 & \left(\frac{2}{2} \right) \left\{ (-1)^{n-1} (n-1)(n-2) c_1'''(u) s^{n-3} + \dots + 2 c_{n-2}''(u) \right\} G^*(s, u) \left\{ + \dots + \frac{1}{m!} \left\{ (-1)^{n-1} \right. \right. \\
 & c_1^{(m)}(u) s^{n-1} + \dots + c_n^{(m)}(u) \left. \right\} \frac{\partial^m G^*(s, u)}{\partial s^m} + \left(\frac{m}{1} \right) \left\{ (-1)^{n-1} (n-1) c_1^{(m)}(u) s^{n-2} + \dots + c_{n-1}^{(m)}(u) \right\} \\
 & \frac{\partial^{m-1} G^*(s, u)}{\partial s^{m-1}} + \left(\frac{m}{2} \right) \left\{ (-1)^{n-1} (n-1)(n-2) c_1^{(m)}(u) s^{n-3} + \dots + 2 c_{n-1}^{(m)}(u) \right\} \frac{\partial^{m-2} G^*(s, u)}{\partial s^{m-2}} \\
 & + \dots + \left(\frac{m}{n-1} \right) \left\{ (-1)^{n-1} (n-1)! c_1^{(m)} \right\} \frac{\partial^{m-n+1} G^*(s, u)}{\partial s^{m-n+1}} \left. \right\} = 1.
 \end{aligned} \tag{2.9}$$

Но так как согласно (2.2)

$$D^*(-s, u) = s^n + (-1)^{n-1} c_1(u) s^{n-1} + \dots + c_n(u),$$

то уравнение (2.9) можно записать в виде

$$\begin{aligned}
 & D^* G^* + \left\{ \frac{\partial D^*}{\partial u} \frac{\partial G^*}{\partial s} + \left[\frac{\partial}{\partial s} \frac{\partial D^*}{\partial u} \right] G^* \right\} + \frac{1}{2!} \left\{ \frac{\partial^2 D^*}{\partial u^2} \frac{\partial^2 G^*}{\partial s^2} + \left(\frac{2}{1} \right) \left[\frac{\partial}{\partial s} \frac{\partial^2 D^*}{\partial u^2} \right] \frac{\partial G^*}{\partial s} + \right. \\
 & \left(\frac{2}{2} \right) \left[\frac{\partial^2}{\partial s^2} \frac{\partial^2 D^*}{\partial u^2} \right] G^* \left. \right\} + \dots + \frac{1}{m!} \left\{ \frac{\partial^m D^*}{\partial u^m} \frac{\partial^m G^*}{\partial s^m} + \left(\frac{m}{1} \right) \left[\frac{\partial}{\partial s} \frac{\partial^m D^*}{\partial u^m} \right] \frac{\partial^{m-1} G^*}{\partial s^{m-1}} + \dots + \right. \\
 & \left. \left(\frac{m}{n-1} \right) \left[\frac{\partial^{n-1}}{\partial s^{n-1}} \frac{\partial^m D^*}{\partial u^m} \right] \frac{\partial^{m-n+1} G^*}{\partial s^{m-n+1}} \right\} = 1,
 \end{aligned} \tag{2.10}$$

или, в компактной форме,

$$\sum_{l=0}^m \frac{1}{l!} \frac{\partial^l}{\partial s^l} \left[G^*(s, u) \frac{\partial^l}{\partial u^l} D^*(-s, u) \right] = 1. \tag{2.11}$$

Согласно [1, с. 134]

$$G^*(s, u) \equiv L_{\tau^*} \left[g^*(u - \tau^*, u) \right] = L_{\tau^*} \left[g(u, u - \tau^*) \right] \equiv G(s, u).$$

Тогда, изменив в уравнении (1.11) обозначение u на t , получим уравнение

$$\sum_{l=0}^m \frac{1}{l!} \frac{\partial^l}{\partial s^l} \left[G(s, t) \frac{\partial^l}{\partial u^l} D^*(-s, t) \right] = 1, \tag{2.12}$$

которому удовлетворяет передаточная функция $G(s, t)$.

Уравнение (2.12) есть известное уравнение, полученное Ш. Бланом [4]. Таким образом, изложенный метод получения дифференциального уравнения для $G(s, t)$ привел нас к известному результату. Однако примененный метод проще метода, предложенного Бланом.

3. Заключение

Для уравнения (1.4) с коэффициентами (1.6) предложен новый более простой метод получения уравнения Блана.

Приложение

Рассмотрим функцию

$$g^*(u - \tau, u) = \begin{cases} g(u - \tau, u) & \text{при } \tau > 0, \\ 0 & \text{при } \tau < 0. \end{cases} \tag{1}$$

Пусть

$$L_{\tau} \left[g^*(u - \tau, u) \right] \equiv \int_{0-}^{\infty} g^*(u - \tau, u) \exp(-s\tau) d\tau \equiv G^*(s, u). \tag{2}$$

В дальнейшем полагаем, что все изображения, указанные при определении свойств преобразования Лапласа, существуют.

Лемма 1. Если

$$\varphi(u - \tau) = \frac{\partial^k g^*(u - \tau, u)}{\partial(u - \tau)^k},$$

то

$$L_\tau[\varphi(u - \tau)] = (-1)^k s^k G^*(s, u). \quad (3)$$

Лемма доказана в [5].

Лемма 2. Если

$$\varphi(u - \tau) = (u - \tau)^m g^*(u - \tau, u),$$

то

$$L_\tau[\varphi(u - \tau)] = \sum_{j=0}^m \binom{m}{j} u^{m-j} \frac{\partial^j G^*(s, u)}{\partial s^j}. \quad (4)$$

Лемма доказана в [5].

Лемма 3. Если

$$\varphi(u - \tau) = (u - \tau)^m \frac{\partial^k g^*(u - \tau, u)}{\partial(u - \tau)^k},$$

то

$$L_\tau[\varphi(u - \tau)] = \sum_{j=0}^m \binom{m}{j} u^{m-j} \frac{\partial^j}{\partial s^j} [(-1)^k s^k G^*(s, u)] \quad (5)$$

Доказательство, пусть

$$f(u - \tau) = \frac{\partial^k g^*(u - \tau, u)}{\partial(u - \tau)^k}$$

и

$$L_\tau[f(u - \tau)] = F(s, u) = (-1)^k s^k G^*(s, u). \quad (6)$$

Тогда согласно лемме 2 имеем

$$L_\tau[\varphi(u - \tau)] = \sum_{j=0}^m \binom{m}{j} u^{m-j} \frac{\partial^j F(s, u)}{\partial s^j}.$$

С учетом (6) получим окончательно

$$L_\tau[\varphi(u - \tau)] = \sum_{j=0}^m \binom{m}{j} u^{m-j} \frac{\partial^j}{\partial s^j} [(-1)^k s^k G^*(s, u)]$$

Лемма доказана.

Лемма 4. Если

$$\varphi(u - \tau) = \sum_{j=0}^m B_{ij} (u - \tau)^j \frac{\partial^k g^*(u - \tau, u)}{\partial(u - \tau)^k},$$

то

$$L_\tau[\varphi(u - \tau)] = \sum_{j=0}^m \frac{1}{l!} \frac{d^l b_i}{du^l} \frac{\partial^j}{\partial s^j} [(-1)^k s^k G^*(s, u)], \quad (7)$$

где

$$b_i = \sum_{j=0}^m B_{ij} u^j.$$

Действительно, согласно свойства линейности изображения и лемме 3 имеем

$$\begin{aligned} L_\tau[\varphi(u - \tau)] &= \sum_{j=0}^m B_{ij} L_\tau \left[(u - \tau)^j \frac{\partial^k g^*(u - \tau, u)}{\partial(u - \tau)^k} \right] = \\ &= \sum_{j=0}^m B_{ij} \sum_{l=0}^j \binom{j}{l} u^{j-l} \frac{\partial^l}{\partial s^l} [(-1)^k s^k G^*(s, u)] \end{aligned}$$

Отсюда следует

$$L_\tau[\varphi(u - \tau)] = \sum_{j=0}^m \frac{1}{l!} \frac{d^l b_i}{du^l} \frac{\partial^j}{\partial s^j} [(-1)^k s^k G^*(s, u)]$$

Лемма доказана.
Лемма 5. Если

$$\varphi(u - \tau) = \sum_{j=1}^m j B_{ij} (u - \tau)^j \frac{\partial^k g^*(u - \tau, u)}{\partial (u - \tau)^k},$$

то

$$L_\tau[\varphi(u - \tau)] = \sum_{l=0}^m \frac{1}{l!} \frac{d^l b'_i}{du^l} \frac{\partial^l}{\partial s^l} [(-1)^k s^k G^*(s, u)], \quad (8)$$

где
$$b'_i(u) \equiv \frac{db_i}{du} = \sum_{j=1}^m j B_{ij} u^{j-1}.$$

Действительно, согласно свойства линейности изображения и лемме 3 имеем

$$\begin{aligned} L_\tau[\varphi(u - \tau)] &= \sum_{j=1}^m j B_{ij} L_\tau \left[(u - \tau)^{j-1} \frac{\partial^k g^*(u - \tau, u)}{\partial (u - \tau)^k} \right] = \\ &= \sum_{j=0}^m j B_{ij} \sum_{l=0}^j \binom{j-1}{l} u^{j-1-l} \frac{\partial^l}{\partial s^l} [(-1)^k s^k G^*(s, u)] \end{aligned}$$

Отсюда следует

$$L_\tau[\varphi(u - \tau)] = \sum_{l=1}^m \frac{1}{(l-1)!} \frac{d^l b'_i}{du^l} \frac{\partial^{l-1}}{\partial s^{l-1}} [(-1)^k s^k G^*(s, u)]$$

Или окончательно

$$L_\tau[\varphi(u - \tau)] = \sum_{l=0}^m \frac{1}{l!} \frac{d^l b'_i}{du^l} \frac{\partial^l}{\partial s^l} [(-1)^k s^k G^*(s, u)]$$

Лемма доказана.
Аналогично, если

$$\varphi(u - \tau) = \sum_{j=k}^m j(j-1) \cdots (j-k+1) B_{ij} (u - \tau)^{j-k} \frac{\partial^k g^*(u - \tau, u)}{\partial (u - \tau)^k},$$

то

$$L_\tau[\varphi(u - \tau)] = \sum_{l=0}^m \frac{1}{l!} \frac{d^l b_i^{(k)}}{du^l} \frac{\partial^l}{\partial s^l} [(-1)^k s^k G^*(s, u)],$$

где

$$b_i^{(k)}(u) \equiv \frac{d^k b_i}{du^k} = \sum_{j=k}^m j(j-1) \cdots (j-k+1) B_{ij} u^{j-1}.$$

Литература:

1. Михайлов Ф.А. Анализ и синтез нестационарных линейных систем. М.: Машиностроение, 1977, 296 с.
2. Михайлов Ф.А., Мальчик Ю.Н. Сравнение уравнений Блана и Рудницкого для передаточной функции нестационарной линейной системы. – В сб. «Электроника и автоматика», труды УАИ, вып. 9, 1984.
3. Солодовников А.В., Петров Ф.С. Линейные автоматические системы с переменными параметрами. М.: Наука, 1974, 329 с.
4. Blank Ch. Sur les equation differentielles lineaires a coefficients lente-ment variable, Bull. Technique de la suisse romande, 1948, N15, 74, p. 182 –189.
5. Михайлов Ф.А., Теряев Е. Д., Булеков В.П. и др. Динамика нестационарных линейных систем с детерминированными и случайными параметрами. М.: Наука, 1971, 561 с.