

## Εξέταση στις Προχωρημένες Τεχνικές ΣΑΕ

Ονοματεπώνυμο Σπουδαστή:

Αριθμός Μητρώου:

**Θέμα 1<sup>ο</sup>**(Μονάδες 1.2). Θεωρούμε το σύστημα

$$\begin{aligned}\dot{x} &= \begin{bmatrix} -4 & 0 & 1 \\ 1 & -2 & 0 \\ 1 & 0 & -4 \end{bmatrix} x, \\ y &= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} x.\end{aligned}$$

Να δείξετε ότι η έξοδος  $y$  συγκλίνει στο 0 τουλάχιστον όσο γρήγορα συγκλίνει το  $e^{-2t}$ .

**Θέμα 2<sup>ο</sup>**(Μονάδες 1.2). Για το σύστημα

$$\dot{x} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} x + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} u$$

να βρεθεί ο ελεγκτής που ελαχιστοποιεί την τιμή του κριτηρίου

$$J = \int_0^\infty [4x_1^2(t) + 12x_2^2(t) + u^2(t)] dt.$$

**Θέμα 3<sup>ο</sup>**(Μονάδες 2.6). Έστω το σύστημα

$$x_{k+1} = \begin{bmatrix} 1.69 & 0.31 & 1 \\ 0.62 & 1.38 & 1 \\ 0.25 & 0.75 & 1 \end{bmatrix} x_k + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} u_k,$$

για το οποίο θεωρούμε ότι οι αρχικές συνθήκες  $x_0$  είναι μηδενικές. Να βρεθεί για  $N = 0, 1, 2, \dots$  η τιμή του ακόλουθου ελαχίστου:

$$\min_{u_0, u_1, \dots, u_N} \|x_{N+1} - \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}\|_2.$$

**Θέμα 4<sup>ο</sup>**(Μονάδες 3.2). Υποθέτουμε ότι για το σύστημα

$$x_{k+1} = Ax_k + bu_k, \quad y_k = x_k, \quad u_k \in \mathbb{R}, \quad x_k \in \mathbb{R}^n, n > 1$$

ισχύει  $Ab = \lambda b$ ,  $b \neq 0$ .

I. Να δείξετε ότι το σύστημα δεν είναι ελέγχιμο.

II. Να μελετηθεί το σύστημα ως προς την ευστάθεια φραγμένης εισόδου-φραγμένης εξόδου και την ευστάθεια κατά Lyapunov του ελεύθερου συστήματος για τις διάφορες τιμές του  $\lambda$ .

III. Να βρεθεί σε ποια σημεία του χώρου κατάστασης μπορεί να μεταβεί το σύστημα από μηδενικές αρχικές συνθήκες για τις ακόλουθες περιπτώσεις και για τις διάφορες τιμές του  $\lambda$ :

α)  $u_k \in \mathbb{R}$ .

β)  $u_k \in [0, 1]$ .

γ)  $u_k \in \{0, 1\}$  ( $\eta$  περίπτωση αυτή να μελετηθεί για  $\lambda = 2$  και  $\lambda = \frac{1}{2}$ ).

IV. Έστω τώρα ότι  $\lambda = 10$  και  $u_k \in \{0, 1, \dots, 9\}$ . Να βρεθούν κατάλληλες ακολουθίες ελέγχου που οδηγούν το σύστημα από μηδενικές αρχικές συνθήκες στις ακόλουθες καταστάσεις: 1453b, 1821b, 1940b (μία ακολουθία ελέγχου για κάθε μία από τις καταστάσεις αυτές).

**Θέμα 5<sup>o</sup>**(Μονάδες 3). Έστω ότι επιθυμούμε να μεταβεί το σύστημα

$$\dot{x}_1 = 1 - u^2$$

$$\dot{x}_2 = u + \lambda x_2$$

από το  $(0, 0)$  στην ευθεία  $x_1 + x_2 = 1$  στον ελάχιστο δυνατό χρόνο.

I. Για  $\lambda = 0$  και  $u(t) \in \mathbb{R}$  να βρεθεί ο ελάχιστος δυνατός χρόνος και η αντίστοιχη είσοδος  $u^*(t)$ .

II. Για  $u(t) \in [0, 1]$  να δειχτεί ότι την τελική χρονική στιγμή  $T$  ισχύει  $u^*(T) = \frac{1}{2}$  ανεξάρτητα από την τιμή του  $\lambda$ , και να βρεθεί η τιμή του  $\lambda$  ώστε η βέλτιστη είσοδος  $u^*(t)$  να είναι ίση με 1 κατά το διάστημα  $[0, \frac{T}{2}]$  και μόνο για αυτό το διάστημα.

Διάρκεια εξέτασης: 3:00'

Μπορείτε να απαντήσετε μόνο σε ένα εκ των θεμάτων 1 και 2.

'Όλες οι απαντήσεις πρέπει να είναι επαρκώς αιτιολογημένες.

Καλή Επιτυχία.