

또는

$$A_3(s) = [A_2(s) - A_4(s)] H_2^{-1} \quad (8)$$

여기서 H 는 m x m 행렬

$$H_2 = \lim_{s \rightarrow \infty} A_3(s)^{-1} A_2(s) \quad (9)$$

그리고 A₄(s)는 차수 (n-2)인 행렬 다항식이다.

$$A_4(s) = \sum_{j=0}^{n-2} A_{4,j} s^{n-2-j} \quad (10)$$

(8)을 (4)에 대입하면

$$\begin{aligned} A_1(s) &= A_2(s)(K_1 s + H_2^{-1}) - A_4(s)H_2^{-1} \\ &= A_2(s)Q_1(s) - A_4(s)H_2^{-1} \end{aligned} \quad (11)$$

같은 방법으로 A₂(s)를 구하면

$$\begin{aligned} A_2(s) &= A_4(s)(K_3 s + H_4^{-1}) - A_6(s)H_4^{-1} \\ &= A_4(s)Q_3(s) - A_6(s)H_4^{-1} \end{aligned} \quad (12)$$

$$K_3 = \lim [A_4(s)^{-1} A_2(s)/s] \quad (13)$$

같은 방법으로 역행렬에 의한 연산을 반복 수행하면 다음의 일반식을 얻는다.

$$\begin{aligned} A_i(s) &= A_{i+2}(s)Q_{iH}(s) - A_{i+4}(s)H_{i+2}^{-1} \\ A_{2m+2}(s) &= 0 \end{aligned} \quad (14)$$

i = 0, 2, 4, ..., 2n-2

여기서

$$\begin{aligned} A_0(s) &\triangleq A_1(s) \\ Q_{iH}(s) &= K_i s + H_{i+2}^{-1} \end{aligned} \quad (15)$$

그리고 행렬 다항식 A_i(s)의 계수 행렬은 A_{ij}, j = 1, 2, ...라 한다.

(13)의 관계를 이용하여 (2)에 대한 연분수를 구하면

$$G(s) = [Q_1(s) - [Q_3(s) - [\dots [Q_m(s)]^{-1} H_{2m}^{-1} H_6^{-1} H_4^{-1} H_2^{-1}]^{-1}]^{-1} \quad (16)$$

2-2 Routh 배열의 구성

앞절에서 구한 행렬 K_i, H_i를 좀 더 간단히 구하기 위해 (3)식을 계수 행렬을 이용하여 다시 쓰면

$$\begin{aligned} &[A_{21}s^n + A_{32}s^{n-2} + \dots + A_{3n}] \\ &= [A_{11}s^n + A_{22}s^{n-2} + \dots + A_{1n}s + A_{1n}] \\ &\quad - [A_{21}s^n + A_{22}s^{n-2} + \dots + A_{2n}s] K_1 \end{aligned} \quad (17)$$

(17)에서

$$\begin{aligned} A_{31} &= A_{12} - A_{22} K_1 \\ A_{32} &= A_{13} - A_{23} K_1 \\ &\vdots \end{aligned} \quad (18)$$

또한 (7)식에서 A₄(s)=A₂(s) - A₃(s)H₂ 관계로부터

$$\begin{aligned} A_{41} &= A_{22} - A_{32} H_2 \\ A_{42} &= A_{23} - A_{33} H_2 \\ &\vdots \end{aligned} \quad (19)$$

계속해서 A_{2m}, A_{2m+1}까지 구하면

$$\begin{aligned} A_{2m,1} &= A_{2m-2,2} - A_{2m-1,2} H_{2m-2} \\ A_{2m+1,1} &= A_{2m-1,2} \end{aligned} \quad (20)$$

이 관계로부터 Routh 배열을 구성하면

$$\begin{array}{l} K_1 \left\{ \begin{array}{l} A_{11} \ A_{12} \ A_{13} \ \dots \ A_{1n} \ A_{1,n+1} \\ A_{21} \ A_{22} \ A_{23} \ \dots \ A_{2n} \ A_{2,n+1} \end{array} \right. \\ H_2 \left\{ \begin{array}{l} A_{31} \ A_{32} \ A_{33} \ \dots \ A_{3n} \ A_{3,n+1} \\ A_{41} \ A_{42} \ A_{43} \ \dots \ A_{4n} \ A_{4,n+1} \end{array} \right. \\ H_4 \left\{ \begin{array}{l} A_{51} \ A_{52} \ A_{53} \ \dots \ A_{5n} \ A_{5,n+1} \\ A_{61} \ A_{62} \ A_{63} \ \dots \ A_{6n} \ A_{6,n+1} \end{array} \right. \end{array} \quad (21)$$

$$\begin{array}{l} K_{2m-1} \left\{ \begin{array}{l} A_{2m-2,2} \ A_{2m-3,2} \\ H_{2m-2} \ A_{2m-1,2} \ A_{2m-1,2} \\ A_{2m,1} = A_{2m-2,2} - A_{2m-1,2} H_{2m-2} \\ H_{2m} \ A_{2m,1} \ A_{2m-1,2} \end{array} \right. \end{array}$$

여기서

$$\begin{aligned} K_i &= A_{2i}^{-1} A_{1i} & H_i &= A_{3i}^{-1} A_{2i} \\ K_{iH} &= A_{i+2,i}^{-1} A_{i+1,i} \\ H_{i+2} &= A_{i+3,i+1}^{-1} A_{i+2,i} & i &= 2, 4, 6, \dots, 2m-2 \end{aligned} \quad (22)$$

(21)에서 행렬 K_i, H_i의 총수(2r)는 2n 개이다.

2-3 전달함수 행렬의 최소 실현

2-1에서 유도한 전달함수 행렬의 연분수식(16)는 블럭 정준형(block canonical form)으로 이에 대한 블럭선도를 그리면 그림1과 같다. 블럭선도의 상태변수를 그림에서와 같이 정의하고 상태방정식으로 표시하면

$$\begin{aligned} \dot{\hat{X}} &= \hat{A}\hat{X} + \hat{B}U \\ Y &= \hat{C}\hat{X} \end{aligned} \quad (23)$$

여기서

$$\hat{A} = \begin{bmatrix} -(K_{2n+1} H_{2n})^{-1} (K_{2n+1} H_{2n-1})^{-1} \dots & 0_m & 0_m & 0_m \\ K_{2n+1}^{-1} \dots -(K_{2n+1} H_{2n-2})^{-1} \dots & 0_m & 0_m & 0_m \\ 0_m & 0_m & \dots & 0_m & 0_m & 0_m \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0_m & 0_m & \dots & (K_5 H_4)^{-1} & 0_m & 0_m \\ 0_m & 0_m & \dots & -(K_5 H_4)^{-1} & (K_3 H_4)^{-1} & 0_m \\ 0_m & 0_m & \dots & -K_5^{-1} & -(K_3 H_4)^{-1} & (K_1 H_2)^{-1} \\ 0_m & 0_m & \dots & 0_m & K_3^{-1} & -(K_1 H_2)^{-1} \end{bmatrix}$$

$$\hat{B}^T = [0_m \ 0_m \ \dots \ 0_m \ I_m]$$

$$\hat{C} = [0_m \ 0_m \ \dots \ 0_m \ K]$$

$$\hat{X}^T = [\hat{X}_1^T \ \hat{X}_2^T \ \dots \ \hat{X}_n^T]$$

이때 \hat{X}_i : $m \times 1$ 상태벡터

U, Y: 각각 $m \times 1$ 입력, 출력 벡터

그리고 \hat{A} 는 2-2에서 구한 K_i, H_i 를 이용하여 구성된 행렬이다. 따라서 (2)식으로 주어진 전달함수 행렬 $G(s)$ 가 left coprime 이고 행렬 K_i, H_i 의 총수($2r$)가 $2n$ 일때 (23)은 $G(s)$ 의 최소 실현이 된다. 또한 $G(s)$ 가 left coprime 이고 $A = I_m$ 일때 직접 다음과 같은 관측가능한 상태방정식으로 표시할 수 있다.

$$\dot{X} = AX + BU \tag{24}$$

$$Y = CX \quad X(0) = 0_{n \times m}$$

여기서

$$A = \begin{bmatrix} 0_m & 0_m & \dots & 0_m & -A_{1,m+1} \\ I_m & 0_m & \dots & 0_m & -A_{1,m} \\ 0_m & I_m & \dots & 0_m & -A_{1,m-1} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0_m & 0_m & \dots & I_m & -A_{1,2} \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} A_{21} \\ A_{22} \\ \dots \\ A_{2n} \end{bmatrix}$$

$$C = [0_m \ 0_m \ \dots \ 0_m \ I_m]$$

$$X^T = [X_1^T \ X_2^T \ \dots \ X_n^T]$$

2-4 전달함수 행렬이 coprime이 아닌경우

최소실현 조건은 Routh 배열에서 K_i, H_i 의 총수($2r$)가 $2r = 2n$ 일때 성립한다. 그런데 $2r < 2n$ 인 경우 전달함수 행렬 $G(s) = A_1(s)^{-1} A_2(s)$ 는 coprime 이 아니고 최대 공약 행렬식이 존재하게 된다. 이 경우 전달함수 행렬을 다음과 같이 표시한다.

$$\begin{aligned} G(s) &= A_1(s)^{-1} A_2(s) \\ &= [B_1(s) \ C(s)]^{-1} [B_2(s) \ C(s)] \\ &= B_1(s)^{-1} B_2(s) \\ &= [B_{11} s^r + B_{12} s^{r-1} + \dots + B_{1,r+1}]^{-1} \\ &\quad [B_{21} s^r + B_{22} s^{r-2} + \dots + B_{2,n}] \end{aligned} \tag{25}$$

여기서 $C(s)$ 는 최대공약 행렬 다항식으로 다음과 같이 표시한다.

$$C(s) = C_{n+r} s^{n+r} + C_{n-r} s^{n-r} + \dots + C_1 \tag{26}$$

이와같은 공약행렬 다항식이 존재할 경우 Routh 배열은 불완전하게 끝나게 되므로 $C(s)$ 를 축출한 나머지의 전달함수 행렬로 Routh 배열을 구성하여 전달함수 행렬의 최소실현을 할 수 있다.

3. 결론

전달함수 행렬로 주어진 다변수 계통의 최소실현을 구한 기법이 제안되었다. 제안된 방법은 $G(s) = A_1(s)^{-1} A_2(s)$ 의 역 $G(s)^{-1} = A_2(s)^{-1} A_1(s)$ 가 존재하는 전달함수 행렬에 국한된다. 이때 행렬 연분수의 전개는 기존방법[6]과는 달리 가장차수가 높은 계수 행렬을 이용하여 몫을 구하고 이로부터 Routh 배열을 구성했다. 최소실현 조건은 Routh 배열에서 행렬의몫의 총수($2r$)가 $2n$ 일때 만족하며, 불럭선도에서 구한 상태방정식과 관측 가능한 상태방정식으로 실현할 수 있다. 그러나 $2r < 2n$ 일때 최대 공약 행렬다항식이 존재하여 Routh 배열은 불완전하게 됨을 알 수 있다. 이 경우, Routh 배열로 부터 최소실현을 할 수 있음을 보여 주었다. 이 방법은 일반 다변수 계통의 적용할 수 없다는 단점이 있으나 기존 방법과 같이 Routh 배열이 간단하며 2개의 분자 분모 행렬 다항식이 coprime 인지, 아닌지를 알 수 있다.

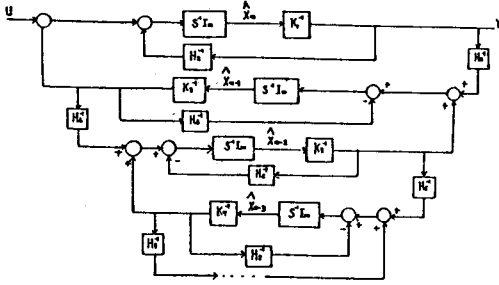


그림1. (16)식의 블록선도

참고 문헌

1. Mayne, D.Q : 'Computational procedure for the minimal realization of transfer function matrices ', Proc. IER 1968, 115, (9) pp, 1363-1368
2. Roberts, D.M : ' A computer program for the minimal realization of transfer function matrices ', IEEE. Trans 1969, AC-14, pp.412-413
3. N. Munro, et al : ' Minimal realization of transfer function matrices using the system matrix ', Proc. IEEE, Vol.118 NO.9, pp.1928-1931, 1971
4. W.A. Wolovich : Linear multivariable systems, pp.114-127. Springer-verlag New York Inc. 1974
5. T. Takahasi, N. Hamada and S.I. Takahasi, : ' A state-space Realization for functions ', IEEE Trans. Circuits and systems, Vol CAS-25, NO.2, pp.78-88, 1977
6. Leangs. Shieh, Stanley Yeh, and R.E. Yates : ' Realization of Matrix Transfer function Via a state-space Approach ', CAS-28, NO.9, pp.934-939, 1981
7. Jayanta Pal : ' System reduction by a Mixed Method ', IEEE Trans. AC-25, NO.5, pp.937-976. 1980