

Routh 배열을 이용한 전달함수 행렬의 최소 실현

○ 이 원 규

대전 개방대학

이 상 혁

아주대학교

Minimal Realization of Transfer-function Matrices
using Routh Array

Lee Won Kyu

Daejoen Open University

Lee Sang Hyuk

A-Jou University

2. 최소 실현 기법

1. 서론

다면수 계통의 해석 및 합성에 있어서 전달함수 행렬의 최소 실현 문제는 계통의 내부구조, 안정도 면에서 매우 중요하다. 즉, 전달함수의 최소 실현은 계통의 아날로그 또는 디지털 시뮬레이션하는데 필요한 적분기 및 미분방정식의 수를 최소로 한다는 점에서 바람직하게 된다. 최소 실현 기법으로는 계통 행렬을 이용한 기법[1-3]과 주파수 영역에서 실현하는 방법으로 대별할 수 있는데 후자의 경우 Wolovich의 구조이론[4]과 여러 가지 Cauer형 행렬 연분수 전개를 이용한 방법이 있다.[5-7]

Cauer형 연분수 전개는 대부분 오름차순의 분자, 분모의 계수를 이용하여 역 알고리즘에 의해 연분수 전개를 수행하고 이로부터 Routh 배열을 구성하는 것이다.

본 연구에서는 기존의 연분수 전개의 역 알고리즘을 적용하기 위해 전달함수 행렬을 정방향으로 제한하여 내림차순의 분자, 분모의 계수행렬에 대한 연분수 전개를 통해 Routh 배열을 구성, 이로부터 최소 실현하는 방법을 제시한다. 또한, 전달함수 행렬이 Coprime 경우에 대해서도 언급한다.

2-1 전달함수 행렬의 연분수 전개

다음식으로 기술되는 m 입력 m 출력의 다면수 계통을 생각한다.

$$Y(s) = G(s)U(s) \quad (1)$$

여기서

$$\begin{aligned} G(s) &= A_1(s)^{-1} A_2(s) \\ &= [A_{11}s^n + A_{12}s^{n-1} + \dots + A_{1n}s + A_{10}]^{-1} \\ &\quad \cdot [A_{21}s^{n-1} + A_{22}s^{n-2} + \dots + A_{2n}] \end{aligned} \quad (2)$$

$A_2(s)$ 가 정칙(nonsingular) 일 때

$$\begin{aligned} G(s)^{-1} &= A_2(s)^{-1} A_1(s) \\ &= K_1 s + A_2(s)^{-1} A_3(s) \end{aligned} \quad (3)$$

또는

$$A_1(s) = A_2(s)K_1 s + A_3(s) \quad (4)$$

여기서 K_1 은 $m \times m$ 행렬의 봄으로 다음에 의해 구한다.

$$K_1 = \lim_{s \rightarrow \infty} [\frac{A_2(s)^{-1} A_1(s)}{s}] \quad (5)$$

그리고 $A_3(s)$ 는 차수가 $(n-1)$ 인 행렬
다항식으로 $A_2(s)A_1(s)$ 의 나머지이다.

$$A_3(s) = \sum_{j=1}^n A_{2,j} s^{n-j} \quad (6)$$

또한 (2)에서 $A_3(s)$ 가 정칙이면

$$\begin{aligned} [A_2(s)^{-1} A_3(s)]^{-1} &= A_3(s)^{-1} A_2(s) \\ &= H_2 + A_3(s)^{-1} A_4(s) \end{aligned} \quad (7)$$

또는

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

여기서 H 는 $m \times m$ 행렬이다.

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

그리고 $A_4(s)$ 는 차수 $(n-2)$ 인 행렬 다항식이다.

$$A_4(s) = \sum_{j=1}^{n-2} A_{4,j} s^{n-j-1} \quad \text{---(10)}$$

(8)을 (4)에 대입하면

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

같은 방법으로 $A_2(s)$ 를 구하면

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

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

같은 방법으로 역행렬에 의한 연산을 반복 수행하면 다음의 일반식을 얻는다.

$$\begin{aligned} A_i(s) &= A_{i+2}(s)Q_i H(s) - A_{i+4}(s)H_i H_2^{-1} \\ A_{2m+2}(s) &= 0_m \end{aligned} \quad \text{---(14)}$$

$$i = 0, 2, 4, \dots, 2n-2$$

여기서

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

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

(13)의 관계를 이용하여 (2)에 대한 언론수를 구하면

$$\begin{aligned} G(s) &= [Q_1(s) - [Q_3(s) - [\dots [Q_{2r}(s)]^T \\ &\quad H_{2r}^{-1}]^T H_4^{-1}]^T H_2^{-1}]^T \end{aligned} \quad \text{---(16)}$$

2-2 Routh 배열의 구성

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

$$\begin{aligned} &[A_{21}s^{n-1} + A_{32}s^{n-2} + \dots + A_{nn}] \\ &= [A_{21}s^n + A_{32}s^{n-1} + \dots + A_{1n}s + A_{0,n+1}] \\ &\quad - [A_{21}s^n + A_{32}s^{n-1} + \dots + A_{2n}s] K_1 \end{aligned} \quad \text{---(17)}$$

(17)에서

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

또한 (7)식에서 $A_4(s) = A_2(s) - A_3(s)H_2$ 관계로 부터

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

계속해서 A_{2m+1} , A_{2m+1} 까지 구하면

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

이 관계로 부터 Routh 배열을 구성하면

$$\begin{array}{ccccccccc} K_1 & \xleftarrow{\quad} & A_{11} & A_{12} & A_{13} & \dots & A_{1n} & A_{1,n+1} \\ & \swarrow H_2 & A_{21} & A_{22} & A_{23} & \dots & A_{2n} & A_{2,n+1} \\ K_3 & \xleftarrow{\quad} & A_{31} & A_{32} & A_{33} & \dots & A_{3n} & A_{3,n+1} \\ & \swarrow H_4 & A_{41} & A_{42} & A_{43} & \dots & A_{4n} & A_{4,n+1} \\ K_5 & \xleftarrow{\quad} & A_{51} & A_{52} & A_{53} & \dots & A_{5n} & A_{5,n+1} \\ & \swarrow H_2 & A_{61} & A_{62} & A_{63} & \dots & A_{6n} & A_{6,n+1} \\ & \dots & & & & & & \dots \end{array} \quad \text{---(21)}$$

$$\begin{array}{c} K_{2m+1} \xleftarrow{\quad} A_{2m-2,1} \\ H_{2m-2} = A_{2m-2,1} A_{2m-1,2} \\ H_{2m} = A_{2m,1} A_{2m,2} \\ H_{2m+1} = A_{2m+1,1} A_{2m+2,2} \end{array}$$

여기서

$$\begin{aligned} K_1 &= A_{21}^{-1} A_{11} & H_2 &= A_{21}^{-1} A_{21} \\ K_{2m} &= A_{2m,1} A_{1,1} & H_{2m} &= A_{2m-2,1} A_{2m-2,2} \\ H_{2m+2} &= A_{2m+1,1} A_{1,1} & i &= 2, 4, 6, \dots, 2m-2 \end{aligned} \quad \text{---(22)}$$

(21)에서 행렬 봄 K_i , H_i 의 총수($2r$)는 $2n$ 개이다.

2-3 전달함수 행렬의 최소 실현

2-1에서 유도한 전달함수 행렬의 언론수식(16)은 블럭 정준형(block canonical form)으로 이에 대한 블럭 선도를 그리면 그림 1과 같다. 블럭 선도의 상태변수를 그림에서와 같이 정의하고 상태방정식으로 표시하면

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

여기서

$$\hat{A} = \begin{bmatrix} -(K_{m+1} H_{2m})^{-1} & (K_m H_{2m-1})^{-1} & \dots & 0_m & 0_m & 0_m \\ K_{m+1}^{-1} & - (K_{m+2} H_{2m-2})^{-1} & \dots & 0_m & 0_m & 0_m \\ 0_m & 0_m & \dots & 0_m & 0_m & 0_m \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0_m & 0_m & \dots & (K_2 H_4)^{-1} & 0_m & 0_m \\ 0_m & 0_m & \dots & - (K_3 H_6)^{-1} & (K_3 H_4)^{-1} & 0_m \\ 0_m & 0_m & \dots & -K_8^{-1} & - (K_3 H_4)^{-1} & (K_1 H_2)^{-1} \\ 0_m & 0_m & \dots & 0_m & K_2^{-1} & - (K_1 H_2)^{-1} \end{bmatrix}$$

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

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

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

이며 $\hat{x}_i : m \times 1$ 상태벡터

U, Y : 각각 $m \times 1$ 입력, 출력 벡터

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

$$\dot{\hat{x}} = \hat{A}\hat{x} + BU \quad (24)$$

$$Y = C\hat{x} \quad \hat{x}(0) = 0_{nm \times 1}$$

여기서

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

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

$$\hat{x}^T = [x_1^T x_2^T \dots x_n^T]$$

2-4 전달함수 행렬이 coprime이 아닌 경우

최소실현 조건은 Routh 배열에서 K_i, H_i 의 총수($2r$)가 $2r = 2n$ 일 때 성립한다. 그런데 $2r < 2n$ 인 경우 전달함수 행렬 $G(s) = A_l(s)A_r(s)$ 는 coprime이 아니고 최대 공약 행렬식이 존재하게 된다. 이 경우 전달함수 행렬을 다음과 같이 표시한다.

$$\begin{aligned} G(s) &= A_l(s)^{-1} A_r(s) \\ &= [B_1(s) C(s)]^{-1} [B_2(s) C(s)] \\ &= B_1(s)^{-1} B_2(s) \\ &= [B_{11} s^{r_1} + B_{12} s^{r_2} + \dots + B_{1,r}]^{-1} \\ &\quad [B_{21} s^{r_1} + B_{22} s^{r_2} + \dots + B_{2,n}] \quad (25) \end{aligned}$$

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

$$C(s) = C_{m+r}s^{m+r} + C_{m+r-1}s^{m+r-1} + \dots + C_1 \quad (26)$$

이와 같은 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 $G(s) = A_l(s)A_r(s)$ 의 역 $G(s)^{-1} = A_r(s)^{-1}A_l(s)$ 가 존재하는 전달함수 행렬에 국한된다. 이 때 행렬 연본수의 전개는 기존방법[6]과는 달리 가장자수가 높은 계수 행렬을 이용하여 풀을 구하고 이로부터 Routh 배열을 구성했다. 최소실현 조건은 Routh 배열에서 행렬의 풀의 총수($2r$)가 $2n$ 일 때 만족하며, 풀역선도에서 구한 상태방정식과 관측 가능한 상태방정식으로 실현할 수 있다. 그러나 $2r < 2n$ 일 때 최대 공약 행렬다항식이 존재하여 Routh 배열은 불완전하게 끝을 알 수 있다. 이 경우, Routh 배열로 부터 최소 실현을 할 수 있음을 보여 주었다. 이 방법은 일반 다변수 계통의 적용할 수 없다는 단점이 있으나 기존 방법과 같이 Routh 배열이 간단하며 2개의 분자 본모 행렬 다항식이 coprime인지, 아닌지를 알 수 있다.

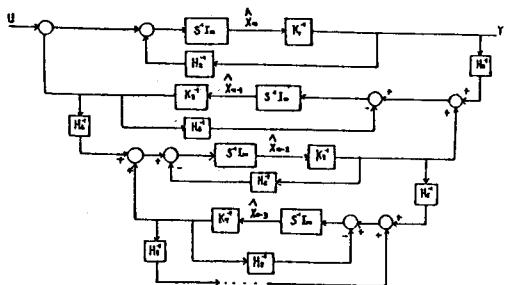


그림1. (16)식의 블럭선도

참고 문헌

1. Mayne, D.Q : 'Computational procedure for the minimal realization of transfer function matrices', Proc. IEE 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