

ДИСКРИМИНАНТНАЯ КРИВАЯ И ОБЛАСТЬ АПЕРИОДИЧЕСКОЙ УСТОЙЧИВОСТИ

Б. В. Булгаков

(Москва)

§ 1. Формулировка теоремы. Рассмотрим алгебраическое уравнение n -й степени

$$\Delta(z) = 0 \quad (1.1)$$

коэффициенты которого вещественны и линейно зависят от двух параметров μ, ν , так что

$$\Delta(z) \equiv P(z)\mu + Q(z)\nu + R(z) \quad (1.2)$$

Каждой точке плоскости $\mu\nu$ соответствуют определенные значения коэффициентов и, следовательно, определенные значения n корней; обратно, каждому z соответствует единственная точка (μ, ν) .

Требуется выделить область плоскости $\mu\nu$, в которой все корни вещественны, и ту ее часть, где они отрицательны.

Последнюю будем называть областью апериодической устойчивости, так как если (1.1) есть характеристическое уравнение линейной колебательной системы с постоянными коэффициентами и, в частности, регулируемой системы, то в указанной области все парциальные колебания затухают по показательному закону.

Поставленную задачу нужно решать во многих вопросах синтеза регуляторов.

Пары комплексных корней могут появляться или исчезать при перемещении изображающей точки в плоскости $\mu\nu$ только при условии предварительного обращения в двойной действительный корень $z = \varepsilon^{[1]}$.

Это может случиться лишь в точках (μ, ν) , где уравнение (1.1) и уравнение

$$\Delta'(z) = 0 \quad (1.3)$$

имеют общий корень $z = \varepsilon$, так что

$$\begin{aligned} P(\varepsilon)\mu + Q(\varepsilon)\nu + R(\varepsilon) &= 0 \\ P'(\varepsilon)\mu + Q'(\varepsilon)\nu + R'(\varepsilon) &= 0 \end{aligned} \quad (1.4)$$

Условием этого является в свою очередь обращение в нуль результанта этих уравнений, т. е. дискриминанта уравнения (1.1).

Обозначая

$$\Gamma_\mu = \begin{vmatrix} Q(\varepsilon) & R(\varepsilon) \\ Q'(\varepsilon) & R'(\varepsilon) \end{vmatrix}, \quad \Gamma_\nu = \begin{vmatrix} R(\varepsilon) & P(\varepsilon) \\ R'(\varepsilon) & P'(\varepsilon) \end{vmatrix} \quad (1.5)$$

$$\Gamma(\varepsilon) = \begin{vmatrix} P(\varepsilon) & Q(\varepsilon) \\ P'(\varepsilon) & Q'(\varepsilon) \end{vmatrix} \quad (1.6)$$

получим параметрические уравнения дискриминантной кривой Y

$$\mu = \frac{\Gamma_\mu(\varepsilon)}{\Gamma(\varepsilon)}, \quad \nu = \frac{\Gamma_\nu(\varepsilon)}{\Gamma(\varepsilon)} \quad (1.7)$$

в которых параметр ε должен пробегать все действительные значения от $-\infty$ до $+\infty$.

Кривая Y разбивает плоскость $\mu\nu$ на такие области $E(j)$, что во всех точках $E(j)$ полином $\Delta(z)$ имеет j пар комплексных корней. Целое число j может иметь все значения от 0 до $[n/2]$, т. е. наибольшего целого числа, заключающегося в $n/2$. В частности, $E(0)$ есть область, где все корни вещественны. Кроме точек, получающихся из (1.7) при действительных значениях ε , дискриминантная кривая может содержать конечное число изолированных точек, соответствующих кратным комплексным корням, но такие точки не входят в состав границ областей $E(j)$ и потому не будут рассматриваться.

Для того чтобы правильно наименовать области $E(j)$, т. е. указать, сколько пар комплексных корней имеет полином $\Delta(z)$ в точках каждой из них, нужно, во-первых, каким-нибудь путем, например численным разрешением уравнения, установить характер корней в какой-либо одной точке плоскости $\mu\nu$, и, во-вторых, установить такое правило штриховки кривой Y , которое позволяло бы утверждать, что при переходе с нештрихованной стороны на штрихованную два комплексных сопряженных корня обращаются в действительные. Если окажется, что число областей, образуемых кривой Y , наибольшее возможное, т. е. $[n/2] + 1$, то правило штриховки достаточно для наименования областей и фактическое определение корней даже для одной точки излишне.

Задача, сформулированная таким образом, аналогична той, которую поставили и решили А. А. Андронов и А. Г. Майер^[2] и Ю. И. Неймарк^[3] в отношении числа корней с положительной и отрицательной действительными частями. Установленные в их работах правила позволяют найти область устойчивости.

Общая часть области $E(0)$ и области устойчивости есть область апериодической устойчивости.

Правило штриховки, доказательство которого мы дадим в следующем параграфе, состоит в следующем:

при $\Gamma(\varepsilon) > 0$ следует штриховать ту сторону кривой Y , которая лежит по левую руку от наблюдателя, странствующего по кривой в направлении убывания ε ; при $\Gamma(\varepsilon) < 0$ штрихуется правая сторона; при переходе с нештрихованной стороны кривой на штрихованную переключается одна пара комплексных корней.

§ 2. Доказательство. Пусть (μ, v) и $(\mu + \delta\mu_1, v + \delta v_1)$ — две бесконечно близкие точки дискриминантной кривой и $\varepsilon, \varepsilon + \delta\varepsilon$, соответствующие значения параметра. Требуя, чтобы уравнения (1.4) удовлетворялись для второй точки, и разлагая в ряды по степеням $\delta\varepsilon, \delta\mu_1, \delta v_1$, имеем

$$(P'\mu + Q'v + R')\delta\varepsilon + P\delta\mu_1 + Q\delta v_1 + \dots = 0$$

$$(P''\mu + Q''v + R'')\delta\varepsilon + P'\delta\mu_1 + Q'\delta v_1 + \dots = 0$$

причем под символами $P, Q, R, P', Q', R', \dots$, написанными без указания аргументов, подразумеваются значения соответствующих функций для первой точки и $z = \varepsilon$. Кроме того,

$$\delta\mu_1 = \frac{\partial\mu}{\partial\varepsilon}\delta\varepsilon + \dots, \quad \delta v_1 = \frac{\partial v}{\partial\varepsilon}\delta\varepsilon + \dots$$

Так как уравнения (1.4) удовлетворяются для первой точки, то $P\mu + Q'v + R' = 0$ и

$$P \frac{\partial\mu}{\partial\varepsilon} + Q \frac{\partial v}{\partial\varepsilon} = 0$$

$$P' \frac{\partial\mu}{\partial\varepsilon} + Q' \frac{\partial v}{\partial\varepsilon} = -(P''\mu + Q''v + R'') = -\Delta''$$

Отсюда

$$\delta\mu_1 \approx \frac{Q\Delta''}{\Gamma}\delta\varepsilon, \quad \delta v_1 \approx -\frac{P\Delta''}{\Gamma}\delta\varepsilon \quad (2.1)$$

Положим теперь

$$z = \varepsilon + i\omega \quad (2.2)$$

$$P(\varepsilon + i\omega) = P_1(\varepsilon, \omega) + iP_2(\varepsilon, \omega)$$

$$Q(\varepsilon + i\omega) = Q_1(\varepsilon, \omega) + iQ_2(\varepsilon, \omega) \quad (2.3)$$

$$R(\varepsilon + i\omega) = R_1(\varepsilon, \omega) + iR_2(\varepsilon, \omega)$$

Уравнение (1.1) после отделения действительной и мнимой частей дает два следующих:

$$P_1(\varepsilon, \omega)\mu + Q_1(\varepsilon, \omega)v + R_1(\varepsilon, \omega) = 0 \quad (2.4)$$

$$P_2(\varepsilon, \omega)\mu + Q_2(\varepsilon, \omega)v + R_2(\varepsilon, \omega) = 0$$

При этом так как

$$P(\varepsilon + i\omega) = P(\varepsilon) + \frac{1}{1!}P'(\varepsilon)i\omega - \frac{1}{2!}P''(\varepsilon)\omega^2 - \dots$$

то

$$P_1(\varepsilon, \omega) = P(\varepsilon) - \frac{1}{2!}P''(\varepsilon)\omega^2 + \frac{1}{4!}P^{(4)}(\varepsilon)\omega^4 - \dots \quad (2.5)$$

$$P_2(\varepsilon, \omega) = \frac{1}{1!}P'(\varepsilon)\omega - \frac{1}{3!}P'''(\varepsilon)\omega^3 + \frac{1}{5!}P^{(5)}(\varepsilon)\omega^5 - \dots$$

Отсюда при $\omega = 0$

$$P_1 = P, \quad \frac{\partial P_1}{\partial\omega} = 0, \quad \frac{\partial^2 P_1}{\partial\omega^2} = -P'', \quad \frac{\partial^3 P_1}{\partial\omega^3} = 0, \dots \quad (2.6)$$

$$P_2 = 0, \quad \frac{\partial P_2}{\partial\omega} = P', \quad \frac{\partial^2 P_2}{\partial\omega^2} = 0, \quad \frac{\partial^3 P_2}{\partial\omega^3} = -P''', \dots$$

Рассмотрим третью бесконечно близкую точку $(\mu + \delta\mu_2, v + \delta v_2)$, где количества $\delta\mu_2, \delta v_2$ выбираются так, чтобы корень $z = \varepsilon$ обратился в $z + \delta z = \varepsilon + i\delta\omega$. Требуя, чтобы уравнения (2.4) удовлетворялись для этой точки, и разлагая в ряды по степеням $\delta\omega, \delta\mu_2, \delta v_2$, имеем

$$\begin{aligned} & \left(\frac{\partial P_1}{\partial \omega} \mu + \frac{\partial Q_1}{\partial \omega} v + \frac{\partial R_1}{\partial \omega} \right) \delta\omega + P_1 \delta\mu_2 + Q_1 \delta v_2 + \\ & + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 P_1}{\partial \omega^2} \mu + \frac{\partial^2 Q_1}{\partial \omega^2} v + \frac{\partial^2 R_1}{\partial \omega^2} \right) \delta\omega^2 + \frac{\partial P_1}{\partial \omega} \delta\omega \delta\mu_2 + \\ & + \frac{\partial Q_1}{\partial \omega} \delta\omega \delta v_2 + \frac{1}{6} \left(\frac{\partial^3 P_1}{\partial \omega^3} \mu + \frac{\partial^3 Q_1}{\partial \omega^3} v + \frac{\partial^3 R_1}{\partial \omega^3} \right) \delta\omega^3 + \\ & + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 P_1}{\partial \omega^2} \delta\omega^2 \delta\mu_2 + \frac{\partial^2 Q_1}{\partial \omega^2} \delta\omega^2 \delta v_2 \right) + \dots = 0 \\ & \left(\frac{\partial P_2}{\partial \omega} \mu + \frac{\partial Q_2}{\partial \omega} v + \frac{\partial R_2}{\partial \omega} \right) \delta\omega + P_2 \delta\mu_2 + Q_2 \delta v_2 + \\ & + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 P_2}{\partial \omega^2} \mu + \frac{\partial^2 Q_2}{\partial \omega^2} v + \frac{\partial^2 R_2}{\partial \omega^2} \right) \delta\omega^2 + \frac{\partial P_2}{\partial \omega} \delta\omega \delta\mu_2 + \\ & + \frac{\partial Q_2}{\partial \omega} \delta\omega \delta v_2 + \frac{1}{6} \left(\frac{\partial^3 P_2}{\partial \omega^3} \mu + \frac{\partial^3 Q_2}{\partial \omega^3} v + \frac{\partial^3 R_2}{\partial \omega^3} \right) \delta\omega^3 + \\ & + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 P_2}{\partial \omega^2} \delta\omega^2 \delta\mu_2 + \frac{\partial^2 Q_2}{\partial \omega^2} \delta\omega^2 \delta v_2 \right) + \dots = 0 \end{aligned}$$

Если же воспользоваться (2.6) и аналогичными соотношениями для P_1, Q_2, R_1, R_2 , то

$$P \delta\mu_2 + Q \delta v_2 - \frac{1}{2} \Delta'' \delta\omega^2 - \frac{1}{2} (P'' \delta\mu_2 + Q'' \delta v_2) \delta\omega^2 + \dots = 0$$

$$\Delta' \delta\omega + (P' \delta\mu_2 + Q' \delta v_2) \delta\omega - \frac{1}{6} \Delta''' \delta\omega^3 + \dots = 0$$

Полагая

$$\delta\mu_2 = \frac{\partial \mu}{\partial \omega} \delta\omega + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 \mu}{\partial \omega^2} \delta\omega^2 + \frac{1}{6} \frac{\partial^3 \mu}{\partial \omega^3} \delta\omega^3 + \dots$$

$$\delta v_2 = \frac{\partial v}{\partial \omega} \delta\omega + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 v}{\partial \omega^2} \delta\omega^2 + \frac{1}{6} \frac{\partial^3 v}{\partial \omega^3} \delta\omega^3 + \dots$$

и подставляя в предыдущие уравнения, имеем

$$\begin{aligned} & P \left(\frac{\partial \mu}{\partial \omega} \delta\omega + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 \mu}{\partial \omega^2} \delta\omega^2 + \frac{1}{6} \frac{\partial^3 \mu}{\partial \omega^3} \delta\omega^3 + \dots \right) + \\ & + Q \left(\frac{\partial v}{\partial \omega} \delta\omega + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 v}{\partial \omega^2} \delta\omega^2 + \frac{1}{6} \frac{\partial^3 v}{\partial \omega^3} \delta\omega^3 + \dots \right) - \\ & - \frac{1}{2} \Delta'' \delta\omega^2 - \frac{1}{2} \left[P'' \left(\frac{\partial \mu}{\partial \omega} \delta\omega + \dots \right) + Q'' \left(\frac{\partial v}{\partial \omega} \delta\omega + \dots \right) \right] \delta\omega^2 + \dots = 0 \\ & \Delta' \delta\omega + \left[P' \left(\frac{\partial \mu}{\partial \omega} \delta\omega + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 \mu}{\partial \omega^2} \delta\omega^2 + \dots \right) + \right. \\ & \left. + Q' \left(\frac{\partial v}{\partial \omega} \delta\omega + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 v}{\partial \omega^2} \delta\omega^2 + \dots \right) \right] \delta\omega - \frac{1}{6} \Delta''' \delta\omega^3 + \dots = 0 \end{aligned}$$

Приравнивая нулю коэффициенты при $\delta\omega$, $\delta\omega^2$, $\delta\omega^3, \dots$, находим

$$P \frac{\partial \mu}{\partial \omega} + Q \frac{\partial v}{\partial \omega} = 0$$

$$\Delta' = 0$$

$$\frac{1}{2} \left(P \frac{\partial^2 \mu}{\partial \omega^2} + Q \frac{\partial^2 \psi}{\partial \omega^2} \right) - \frac{1}{2} \Delta'' = 0$$

$$P' \frac{\partial \mu}{\partial \omega} + Q' \frac{\partial v}{\partial \omega} = 0$$

$$\frac{1}{6} \left(P \frac{\partial^3 \mu}{\partial \omega^3} + Q \frac{\partial^3 v}{\partial \omega^3} \right) - \frac{1}{2} \left(P'' \frac{\partial \mu}{\partial \omega} + Q'' \frac{\partial v}{\partial \omega} \right) = 0$$

$$\frac{1}{2} \left(P' \frac{\partial^2 \mu}{\partial \omega^2} + Q' \frac{\partial^2 y}{\partial \omega^2} \right) - \frac{1}{6} \Delta''' = 0$$

Если $\Gamma \neq 0$, то из первого и четвертого уравнений имеем $\partial\mu/\partial\omega = 0$, $\partial\nu/\partial\omega = 0$, второе уравнение совпадает со вторым уравнением (1.4), а третье и шестое получают вид:

$$P \frac{\partial^2 \mu}{\partial \omega^2} + Q \frac{\partial^2 \nu}{\partial \omega^2} = \Delta'', \quad P' \frac{\partial^2 \mu}{\partial \omega^2} + Q' \frac{\partial^2 \nu}{\partial \omega^2} = \frac{1}{3} \Delta'''$$

Отсюда

$$\frac{\partial^2 \mu}{\partial \omega^2} = \frac{1}{\Gamma} \begin{vmatrix} \Delta'' & Q \\ \frac{1}{3}\Delta''' & Q' \end{vmatrix}, \quad \frac{\partial^2 y}{\partial \omega^2} = \frac{1}{\Gamma} \begin{vmatrix} P & \Delta'' \\ P' & \frac{1}{3}\Delta''' \end{vmatrix}$$

Следовательно,

$$\begin{aligned}\delta\mu_2 &\approx \frac{4}{2\Gamma} \left(\Delta''Q' - \frac{1}{3}\Delta'''Q \right) \delta\omega^2 \\ \delta\nu_2 &\approx \frac{1}{2\Gamma} \left(\frac{1}{3}\Delta'''P - \Delta''P' \right) \delta\omega^2\end{aligned}\quad (2.7)$$

Абсолютная величина определителя

$$\begin{vmatrix} \delta\mu_1 & \delta\nu_1 \\ \delta\mu_2 & \delta\nu_2 \end{vmatrix} = \frac{(\Delta'')^2}{2\Gamma} \delta\varepsilon \delta\omega^2 \quad (2.8)$$

вычисляемого с помощью (2.1) и (2.7), равна удвоенной площади треугольника, образованного тремя точками (μ, v) , $(\mu + \delta\mu_1, v + \delta v_1)$, $(\mu + \delta\mu_2, v + \delta v_2)$. Если ось v получается из оси μ вращением на 90° против часовой стрелки, то знак определителя будет положительным, когда направление вектора $(\delta\mu_2, \delta v_2)$ получается из направления $(\delta\mu_1, \delta v_1)$ **вращением** в ту же сторону, и отрицательным в противном случае. Так как $(\Delta'')^2 - \delta\epsilon^2/2 > 0$, то при $\Gamma > 0$ двойной корень ϵ обращается в пару комплексных $\epsilon \pm i\omega$ в тех точках плоскости μv , которые лежат слева от вектора $(\delta\mu_1, \delta v_1)$, направленного при $\delta\epsilon > 0$ по дискриминантной кривой в сторону роста ϵ . Если же принять за положительное направление убывания ϵ , то получим правило, сформулированное в конце предыдущего параграфа.

§ 3. Кривые равных частот. В некоторых задачах теории регулирования, кроме дискриминантной кривой, могут быть весьма полезны кривые равных частот, предложенные Н. Т. Кузовковым, т. е. кривые в плоскости μ, ν , на которых мнимая часть одной из пар комплексных корней имеет данное значение ω . Обозначая

$$\begin{aligned}\Lambda_{\mu}(\varepsilon, \omega) &= \begin{vmatrix} Q_1(\varepsilon, \omega) & R_1(\varepsilon, \omega) \\ Q_2(\varepsilon, \omega) & R_2(\varepsilon, \omega) \end{vmatrix} \\ \Lambda_{\nu}(\varepsilon, \omega) &= \begin{vmatrix} R_1(\varepsilon, \omega) & P_1(\varepsilon, \omega) \\ R_2(\varepsilon, \omega) & P_2(\varepsilon, \omega) \end{vmatrix} \\ \Lambda(\varepsilon, \omega) &= \begin{vmatrix} P_1(\varepsilon, \omega) & Q_1(\varepsilon, \omega) \\ P_2(\varepsilon, \omega) & Q_2(\varepsilon, \omega) \end{vmatrix}\end{aligned}\quad (3.1)$$

и разрешая (2.4) относительно μ, ν , найдем

$$\mu = \frac{\Lambda_{\mu}(\varepsilon, \omega)}{\Lambda(\varepsilon, \omega)}, \quad \nu = \frac{\Lambda_{\nu}(\varepsilon, \omega)}{\Lambda(\varepsilon, \omega)} \quad (3.2)$$

При фиксированном $\omega > 0$ и переменном ε это суть параметрические уравнения кривой равной частоты. Правило штриховки не нуждается в особом выводе, так как оно представляет частный случай правила Ю. И. Неймарка: *принимая за положительное направление на кривой равной частоты направление убывания ε , следует штриховать при $\Lambda(\varepsilon, \omega) > 0$ левую, а при $\Lambda(\varepsilon, \omega) < 0$ правую сторону; при переходе с нештрихованной стороны на штрихованную теряется пара комплексных корней с мнимой частью, большей ω .*

Поступила 29 V 1950

Институт механики
Академии наук СССР

ЛИТЕРАТУРА

- Мейман Н. Н. Некоторые вопросы расположения нулей полиномов. Успехи математических наук. 1949. Т. IV. Вып. 6 (34). Стр. 154.
- Айдронов А. А., Майер А. Г. Простейшие линейные системы с запаздыванием. Автоматика и телемеханика. 1946. Т. VII. № 2—3. Стр. 95.
- Неймарк Ю. И. Об определении значений параметров, при которых система автоматического регулирования устойчива. Автоматика и телемеханика. 1948. Т. IX. № 3. Стр. 190.