

Métodos Matemáticos en Control Automático. II Semestre 2011

Tarea #4

Problema 3.1 Sean los espacios: $\mathcal{V} = \mathbb{R}^n \times \ell^2(0, N; \mathbb{R}^n)$ y $\mathcal{W} = \ell^2(0, N; \mathbb{R}^m)$ y el operador G definido por el sistema de tiempo discreto

$$\begin{aligned}x[k+1] &= Ax[k] + Bu[k] \\ x[0] &= x_0\end{aligned}$$

en que A y B son matrices de dimensiones adecuadas

1. Determine explícitamente el operador G tal que

$$x = G(x_0, u) = G \begin{bmatrix} x_0 \\ u \end{bmatrix}$$

2. Determine el operador adjunto asociado a G , es decir, G^*
3. Se definen los valores singulares σ del operador G y sus secuencias (o vectores) singulares asociados f y g como las soluciones de las ecuaciones simultáneas:

$$\begin{aligned}Gf &= \sigma g \\ G^*g &= \sigma f\end{aligned}$$

Determine una ecuación que permita obtener los valores singulares σ .

Problema 3.2 Considere un funcional $I : \mathbb{R}^n \times \ell^2(0, N-1; \mathbb{R}) \times \ell^2(0, N-1; \mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$ definido por

$$I = \sum_{k=0}^{N-1} F(k, u[k], (Gu)[k])$$

en que G es un operador lineal que va $\ell^2(0, N-1; \mathbb{R})$ a $\ell^2(0, N-1; \mathbb{R})$

¿Es posible deducir (usando el argumento variacional) una condición necesaria para una secuencia $u = u^*$ que minimice el funcional I ?