



Détails sur la convergence instationnaire d'un algorithme de navigation magneto-inertielle

Nicolas Petit

► To cite this version:

Nicolas Petit. Détails sur la convergence instationnaire d'un algorithme de navigation magneto-inertielle. [Rapport de recherche] Centre Automatique et Systèmes MINES ParisTech. 2015. hal-01220581

HAL Id: hal-01220581

<https://minesparis-psl.hal.science/hal-01220581>

Submitted on 19 Nov 2015

HAL is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers.

L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.

Détails sur la convergence instationnaire d'un algorithme de navigation magneto-inertielle

Nicolas Petit
Centre Automatique et Systèmes
MINES ParisTech
PSL Research University

On reprend ici les notations usuelles de la navigation magnéto-inertielle (MINAV, c.f. Dorveaux, E. Navigation magnéto-inertielle : principes et application à un système podométique indoor, Thèse MINES ParisTech, 2011, [2]). On note X le vecteur d'état comprenant le champ magnétique perçu B (estimé), et la vitesse V (dans le référentiel engin ou porteur) estimée. On note Ω le vecteur rotation entre le référentiel porteur et le référentiel inertiel initial. On note J la Jacobienne du champ magnétique perçu lors du déplacement. Les grandeurs surmontées d'un $\sim$ sont les variables d'erreur entre les valeurs estimées et les vraies grandeurs.

De manière générale, avec deux gains l_1 et l_2 choisis pour faire converger l'observateur, on a les équations suivantes régissant les variables d'erreurs.

$$\dot{\tilde{X}} = \begin{pmatrix} -\Omega(t) - l_1 J(t) J(t)^T & J(t) \\ -l_2 J(t)^T & -\Omega(t) \end{pmatrix} \tilde{X} = \tilde{A}(t) \tilde{X}$$

Naturellement, la matrice définie ci-dessus $\tilde{A}$ dépend du temps. Pour analyser la convergence de l'observateur, on introduit une fonction de Lyapounov candidate

$$W(\tilde{X}) = \frac{1}{2} \|\tilde{B}\|^2 + \frac{1}{2l_2} \|\tilde{V}\|^2$$

dont la dérivée le long des trajectoires est

$$\dot{W} = -l_1 \tilde{B}^T J(t) J(t)^T \tilde{B} = -l_1 \tilde{X}^T \tilde{C}^T(t) \tilde{C}(t) \tilde{X}$$

avec

$$\tilde{C} = [J(t)^T 0]$$

Pour garantir la convergence des estimées vers les vrais valeurs il faut que le système *linéaire instationnaire* précédent converge vers 0.

Or, ceci n'est pas automatiquement garanti par la simple négativité de la dérivée de $\dot{W}$. Comme cela est connu (voir par exemple Khalil, "Nonlinear systems", MacMillan 1992 page 326-325, [4]), une hypothèse supplémentaire est requise. Pour utiliser l'esprit du principe d'invariance de LaSalle, il faut que l'ensemble où la dérivée de la fonction de Lyapounov

Travaux réalisés par le Centre Automatique et Systèmes (CAS) commun à ARMINES et MINES Paris-Tech dans le cadre de la procédure RAPID, projet Lorelei financé par la DGCIS

candidate est nulle soit caractérisé par une condition d'observabilité uniforme. Avec les notations précédentes, il importe que la paire $(\tilde{A}(t), \tilde{C}(t))$ soit uniformément observable. Cette notion étend la notion usuelle d'observabilité dans le cas instationnaire (cad lorsque les matrices dépendent du temps). Si cette condition est garantie, alors on peut conclure. C'est une condition suffisante.

La notion d'observabilité uniforme est définie comme suit (c.f. notamment Kalman, R.E. "Contributions to the theory of optimal control", Boletín de la Sociedad Matemática Mexicana, 1960, comme référence historique, voir aussi [1]). Soit l'ensemble de matrices, définies par récurrence suivant

$$Q_0(t) = \tilde{C}(t)^T, \quad Q_{i+1}(t) = \dot{Q}_i(t) + \tilde{A}(t)^T Q_i(t)$$

Si, pour tout t , avec $m \in \mathbb{N}$, on peut borner inférieurement la matrice symétrique positive (non nécessairement définie) $\sum_{i=0}^m Q_i(t) Q_i(t)^T \geq \mu I > 0$ avec $\mu > 0$ une constante (la borne inférieure ne dépend donc pas du temps), alors le système est uniformément complètement observable (UCO).

Dans le cas de la navigation magneto-inertielle, de manière assez marquante, on peut vérifier que cette condition est toujours remplie, en calculant explicitement les deux premiers éléments de la suite

$$Q_0(t) = \tilde{C}(t)^T = \begin{pmatrix} J(t) \\ 0 \end{pmatrix}, \quad Q_1(t) = \begin{pmatrix} \dot{J}(t) + \Omega J - l_1 J(t) J(t)^T J(t) \\ J(t)^T J(t) \end{pmatrix}$$

En concaténant ces deux matrices, on obtient

$$(1) \quad Q = [Q_0(t) Q_1(t)] = \begin{pmatrix} J(t) & \dot{J}(t) + \Omega J - l_1 J(t) J(t)^T J(t) \\ 0 & J(t)^T J(t) \end{pmatrix}$$

Il suffit maintenant d'établir que

$$Q(t) Q(t)^T \geq \mu I > 0$$

avec $\mu > 0$ à déterminer.

Pour cela, on doit établir un lemme sur la préservation de l'inversibilité d'une matrice perturbée sous forme triangulaire

$$\begin{pmatrix} M(t) & B(t) \\ 0 & N(t) \end{pmatrix}$$

On utilise les notations usuelles de normes de matrices $\|A\|_\infty$ est le plus grand des coefficients de la matrice A (en valeur absolue), voir [3].

Lemme 1. Si $M(t)^T M(t) \geq \mu_1 I$, $N(t)^T N(t) \geq \mu_2 I$, $\|B(t)\|_\infty \leq \gamma$, alors la plus petite valeur singulière de $Q(t)$ est minorée par $\sqrt{\mu}$ avec

$$\mu = \left(\max \left(\frac{1}{\mu_1}, \frac{1}{\mu_2} \right) + \gamma \frac{n^{3/2}}{\mu_1 \mu_2} (\sqrt{\mu_1} + \gamma \sqrt{n}) \right)^{-1}$$

Démonstration. On commence par remarquer que pour toute matrice P , la plus grande valeur singulière de P est égale à $\|P\|_2$. Les valeurs singulières de P^{-1} sont les inverses des valeurs singulières de P . On a donc

$$\|P\|_2 \geq \frac{1}{\|P^{-1}\|_2}$$

Dans le cas qui nous intéresse, on a

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} M(t)^{-1} & -M(t)^{-1}B(t)N(t)^{-1} \\ 0 & N(t)^{-1} \end{pmatrix}$$

Donc, $\|P^{-1}\|_2$ peut être majorée comme suit

$$(2) \quad \|P^{-1}\|_2^2 = \max_{\|x\|=1, x \in \mathbb{R}^6} x^T P^{-1}(t) P^{-T}(t) x$$

En notant que

$$P^{-1}(t) P^{-T}(t) = \begin{pmatrix} M^{-1}M^{-T} + M^{-1}BN^{-1}N^{-T}B^T M^{-T} & -M^{-1}BN^{-1}N^{-T} \\ -N^{-1}N^{-T}B^T M^{-T} & N^{-1}N^{-T} \end{pmatrix}$$

on a alors

$$\begin{aligned} x^T P^{-1}(t) P^{-T}(t) x &= x^T \begin{pmatrix} M^{-1}M^{-T} & 0 \\ 0 & N^{-1}N^{-T} \end{pmatrix} x \\ &+ x^T \begin{pmatrix} M^{-1}BN^{-1}N^{-T}B^T M^{-T} & -M^{-1}BN^{-1}N^{-T} \\ -N^{-1}N^{-T}B^T M^{-T} & 0 \end{pmatrix} x \end{aligned}$$

On souhaite évaluer cette valeur pour $\|x\| = 1$. Or, par hypothèse,

$$\|M^{-1}\|_2 \leq \frac{1}{\sqrt{\mu_1}}, \quad \|N^{-1}\|_2 \leq \frac{1}{\sqrt{\mu_2}}$$

et pour toute matrice G de dimension $n \times n$, on a

$$\|G\|_\infty \leq \sqrt{n} \|G\|_2$$

ce qui donne $\|M^{-1}\|_\infty < \sqrt{\frac{n}{\mu_1}}$, $\|N^{-1}\|_\infty < \sqrt{\frac{n}{\mu_2}}$. De plus, la norme $\|\cdot\|_\infty$ est *consistante* car c'est une norme induite (voir [Higham, Functions of Matrices : Theory and Computation, p 327]), i.e. $\|AB\|_\infty \leq \|A\|_\infty \|B\|_\infty$, pour toutes matrices A et B . D'autre part, pour toute matrice M , pour tout $\|x\| = 1$, on a $x^T M x \leq \|M\|_\infty$. Finalement, pour toutes matrices A , B , C , D , on a

$$\left\| \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} \right\|_\infty \leq \max(\|A\|_\infty + \|B\|_\infty, \|C\|_\infty + \|D\|_\infty)$$

Ceci donne alors le résultat recherché

$$\|P^{-1}\|_2^2 \leq \max\left(\frac{1}{\mu_1}, \frac{1}{\mu_2}\right) + \gamma \frac{n^{3/2}}{\mu_1 \mu_2} (\sqrt{\mu_1} + \gamma \sqrt{n})$$

□

A partir de ce résultat, on établit

Lemme 2. Soit $l_1 > 0$, $l_2 > 0$, et $J(t)$ tel qu'il existe μ_1, γ_1 tels que pour tout t , $J(t)^T J(t) \geq \mu_1 I$, $\|J(t)\|_\infty \leq \gamma_1$, $\|\dot{J}(t)\|_\infty \leq \gamma'_1$ et $\Omega(t)$ tel que $\|\Omega(t)\|_\infty \leq \gamma_2$ pour tout t , alors il existe $\mu > 0$ tel que

$$Q(t)Q(t)^T \geq \mu I > 0$$

Ceci prouve que la paire $(\tilde{A}, \tilde{C})$ est différentiellement observable, donc qu'elle est uniformément complètement observable. Ainsi, le filtre de reconstruction est globalement exponentiellement stable.

Démonstration. Les hypothèses $l_1 > 0$ et $l_2 > 0$ sont requises pour que W soit une fonction de Lyapounov candidate. Le Lemme 1 s'applique avec μ_1 , $\mu_2 = \mu_1^2$, $\gamma = \gamma'_1 + \gamma_1(\gamma_2 + l_1\gamma_1^2)$, ce qui donne la valeur désirée μ . $\square$

Ce lemme nous donne une condition suffisante pour obtenir la propriété UCO désirée dans le cas qui nous intéresse. En rapprochant l'équation (1) de ce lemme, on peut ici conclure que, si pour tout t ,

$$\begin{cases} J(t)^T J(t) \geq \mu_1 I, & \|J(t)\|_\infty \leq \gamma_1, & \|\dot{J}(t)\|_\infty \leq \gamma'_1 \\ \|\Omega(t)\|_\infty \leq \gamma_2 \end{cases}$$

alors il existe $\mu > 0$ tel que

$$Q_o(t)Q_o(t)^T \geq \mu I > 0$$

et que donc l'observateur converge exponentiellement.

Conclusion pratique On peut traduire ces conditions mathématiques en termes concrets. Si on utilise l'observateur de reconstruction de la vitesse suivant la technique de navigation magnéto-inertielle dans un cas où le déplacement du porteur du système s'effectue à une vitesse telle que les matrices ne peuvent pas être considérées comme constantes (variation trop rapide du Jacobien perçu par exemple), alors si les conditions suivantes sont vérifiées : *i)* le Jacobien du champ est partout inversible, avec un conditionnement uniformément satisfaisant (la borne μ_1), *ii)* le Jacobien du champ n'est jamais infini (aucun de ses coefficients n'est infini), *iii)* les variations du Jacobien perçu sont bornées (la borne γ'_1), *iv)* la rotation de l'engin n'est jamais infinie, *alors* la technique de navigation magneto-inertielle permet bien de reconstituer la vitesse du porteur.

Références

- [1] P.-J. Bristeau, N. Petit, and L. Praly. Design of a navigation filter by analysis of local observability. In *Proc. of the 49th IEEE Conf. on Decision and Control*, 2010.
- [2] E. Dorveaux. *Magneto-Inertial Navigation. Principles and application to an indoor pedometer*. PhD thesis, MINES ParisTech, 2011.
- [3] Nicholas J. Higham. *Functions of Matrices : Theory and Computation*. Society for Industrial and Applied Mathematics, Philadelphia, PA, USA, 2008.
- [4] H. K. Khalil. *Nonlinear Systems*. MacMillan, 1992.