Ahora, el sistema (3.31) bajo la acción de la ley de control (3.35) nos lleva al sistema en lazo cerrado

$$x(k+1) = f_{\tau}(x(k), 0) + p_{\tau}(x(k), x_{ref}(k))$$
(3.37)

donde

$$f_{\tau}(x(k),0) = \mathcal{F}_{\tau}(x(k)) + \mathcal{G}_{\tau}(x(k)) \left[ \mathcal{S}^{T} \mathcal{G}_{\tau}(x(k)) \right]^{-1} \left[ \tilde{\eta} \mathcal{S}^{T} x(k) - \mathcal{S}^{T} \mathcal{F}_{\tau}(x(k)) \right]$$
$$p_{\tau}(x(k), x_{ref}(k)) = \mathcal{G}_{\tau}(x(k)) \left[ \mathcal{S}^{T} \mathcal{G}_{\tau}(x(k)) \right]^{-1} \left[ \mathcal{S}^{T} x_{ref}(k+1) - \tilde{\eta} \mathcal{S}^{T} x_{ref}(k) \right]$$

Es claro que el sistema en lazo cerrado (3.37) puede verse como un sistema con una parte sin efecto de perturbaciones representada por  $f_{\tau}(x(k), 0)$  y una parte perturbada dada por  $p_{\tau}(x(k), x_{ref}(k))$ .

Además, de las cotas sobre las columnas de  $\mathcal{G}_{\tau}(x(k))$  y la no singularidad de  $\mathcal{S}^{T}\mathcal{G}_{\tau}(x(k))$ , se puede concluir que la parte perturbada satisface la siguiente desigualdad

$$||p_{\tau}(x(k), x_{ref}(k))|| \le l_1 ||x(k)||^2 + l_2 ||x_{ref}(k)||^2$$
(3.38)

para  $x(k), x_{ref}(k) \in B_r$ , donde  $l_1 y l_2$  son constantes positivas.

Ahora, considere las siguientes hipótesis para la parte del sistema perturbado

**Hipótesis 3.3** El punto de equilibrio del sistema  $x(k+1) = f_{\tau}(x(k), 0)$ , sistema que en lo sucesivo llamaremos  $x_{eq}(k+1)$ , es localmente exponencialmente estable.

Hipótesis 3.4 La señal de referencia  $x_{ref}(k)$  es uniformemente acotada y satisface  $||x_{ref}(k)|| \leq l_3$ , para alguna constante positiva  $l_3$ .

Por un teorema inverso de Lyapunov, la hipótesis 3.3 asegura la existencia de una función de Lyapunov V(x(k), k), la cual satisface

$$c_{1}||x(k)||^{2} \leq V(x(k)) \leq c_{2}||x(k)||^{2}$$

$$\Delta V_{1}(x(k)) = V(x_{eq}(k+1)) - V(x(k)) \leq -c_{3}||x(k)||^{2}$$
(3.39)

para algunas constantes positivas  $c_1, c_2$  y  $c_3$ .

Entonces, la diferencia bacia adelante de la función  $\Delta V(x(k))$  a lo largo de las trayectorias del sistema en lazo cerrado está dada por

$$\Delta V(x(k)) = V(x(k+1)) - V(x(k))$$
$$= \Delta V_1(x(k)) + \Delta V_2(x(k))$$