## В. А. Дерачиц, М. В. Кулагина (ГГУ им. Ф. Скорины, Гомель) ЛИНЕЙНАЯ ДИСКРЕТНАЯ ЗАДАЧА ОПТИМАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ

Рассмотрена задача оптимального управления дискретной системы в форме:

 $c'x(t_1) \rightarrow \max$ 

Материалы XIX Республиканской научной конференции студентов и аспирантов «Новые математические методы и компьютерные технологии в проектировании, производстве и научных исследованиях», Гомель, 21–23 марта 2016 г.

$$x(t+1) = Ax(t) + bu(t),$$
  

$$x(0) = x_0, Hx(t_1) = g,$$
  

$$f_* \le u(t) \le f^*, t \in T = \{0, 1, ..., t_1 - 1\},$$
(1)

где 
$$c,b,x_0\in R^n,\,g\in R^m,\,x(t)\in R^n,\,\,u(t)\in R,\,\left|u(t)\right|\leq 1,\,t\in T,\,\,\,A\in R^{n\times n},$$
  $H\in R^{m\times n},\,\,rank\,\,H=\,\,m< n,\,f_*,\,f^*\,\,$  - заданные числа.

Понятие допустимого, оптимального управления, соответствующих им траекторий, оценки субоптимальности вводятся стандартно.

Множество  $T_{op} \subset T, |T_{op}| = m$ , назовем опорой, если det  $P \neq 0$ , где  $P=P(I,T_{op})=\left(H(I_{op},I
ight)F(t_1,t)b,t\in T_{op}
ight)$  — опорная m imes m-матрица,  $I = \{1,...,m\}$ . Пара  $\{u, T_{op}\}$  из допустимого управления и опоры опорное управление задачи (1).

Введена функция  $\psi(t)$ ,  $t \in T$  — рещение сопряженной системы

$$\psi(t-1)=\psi(t)+A'\psi(t),\,t\in T, \psi(t-1)=c-H'(I_{op},I)\nu(I_{op}),$$
где  $\nu$  — вектор потенциалов.

Сформулирован критерий оптимальности в следующем виде

**Теорема.** Для оптимальности опорного управления  $\{u, T_{op}\}$  достаточно, чтобы выполнялось соотношение

$$\Delta(t) = -\psi'(t)b \ge 0 \quad npu \quad u(t) = f_*; \quad \Delta(t) = -\psi'(t)b \le 0 \quad npu \quad u(t) = f^*;$$
  
$$\Delta(t) = -\psi'(t)b = 0 \quad npu \quad f_* < u(t) < f^*, t \in T \setminus T_{op},$$

а в случае невырожденности и необходимы.

Рассмотрен алгоритм адаптивного метода для данной задачи, который представляет собой замену опорного управления  $\{u, T_{on}\}$  на новое опорное управление  $\{\bar{u},\,T_{\scriptscriptstyle on}\}$ , причём так, чтобы при этом монотонно увеличивалась значение целевой функции и уменьшалась оценка субоптимальности. Замена опоры проводится по правилу длинного шага, поскольку это более полно учитывает специфику данной задачи оптимального управления. Программно реализован данный алгоритм, приведен пример, иллюстрирующий работу данного метода.