

**ЗАДАЧА ОПТИМАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ
СПЕЦИАЛЬНОГО ВИДА КАК ОБЩАЯ ЗАДАЧА ЛП**

На фиксированном промежутке времени $T = [0, t^*]$ рассмотрим задачу оптимального управления с фазовыми ограничениями

$$J(u) = c'x(t^*) \rightarrow \max, \quad (1)$$

$$\dot{x} = Ax + Bu, \quad x(0) = x_0, \quad \alpha_*(t) \leq d'x(t) \leq \alpha^*(t),$$

$$g_* \leq Hx(t^*) \leq g^*, \quad |u(t)| \leq 1, \quad t \in T.$$

Здесь $x = x(t) \in R^n$, $u(t) = (u_1(t), \dots, u_r(t))$, $t \in T$ – r -мерное управление в момент времени t ; A – постоянная $n \times n$ - матрица, B – постоянная $n \times r$ - матрица, $r > 1$; H – постоянная $m \times n$ - матрица, $\text{rank } H = m < n$; $c, \alpha_*, \alpha^*, g_*, g^* \in R^n$.

Понятия допустимого, оптимального и субоптимального управления $u = (u(t), t \in T)$ и соответствующей траектории вводится стандартно.

Если в задаче (1) с помощью формулы Коши исключить $x(t)$, $t \in T$, то получим задачу линейного программирования в функциональном пространстве управлений:

$$c'F(t^*, 0)x_0 + \int_0^{t^*} c'F(t^*, \tau)B u(\tau) d\tau \rightarrow \max,$$

$$\alpha_* \leq d'F(t, 0)x_0 + \int_0^t d'F(t, \tau)B u(\tau) d\tau \leq \alpha^*, \quad |u(t)| \leq 1, \quad t \in T,$$

Материалы XVIII Республиканской научной конференции студентов и аспирантов «Новые математические методы и компьютерные технологии в проектировании, производстве и научных исследованиях», Гомель, 23–25 марта 2015г.

$$g_* \leq HF(t^*, 0)x_0 + \int_0^{t^*} HF(t^*, \tau)Bu(\tau) d\tau \leq g^*.$$

Эта задача с точностью до интегралов и сумм совпадает с дискретной задачей оптимального управления:

$$\begin{aligned} \sum_{t \in T} c(t)u(t) &\rightarrow \max, \\ \alpha_* - d'x_0 &\leq \sum_{t \in T} d(t)Bu(t) \leq \alpha^* - d'x_0, \quad |u(t)| \leq 1, \\ t \in T &= \{0, 1, \dots, t^* - 1\}, \\ g_* - HF(t^*, 0)x_0 &\leq \sum_{t \in T} h(t)u(t) \leq g^* - HF(t^*, 0)x_0. \end{aligned}$$

С точностью до обозначений задача совпадает с интервальной задачей ЛП. Эта задача имеет большие размеры, но при малом количестве разбиений её можно решать методами линейного программирования.

Исходя из этого понятия и конструкции адаптивного метода, решения общей задачи ЛП перенесём на задачу оптимального управления.