

Академик Н. Н. КРАСОВСКИЙ

**ПРОГРАММНЫЕ КОНСТРУКЦИИ ДЛЯ ПОЗИЦИОННЫХ
ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ ИГР**

В статье рассматриваются дифференциальные игры, формализованные согласно (1, 2). Обсуждаются программные конструкции, оценивающие исход позиционной игры.

Рассмотрим управляемую систему

$$\dot{x} = f(t, x, u, v), \quad (1)$$

где x — фазовый вектор, u, v — векторы управляющих воздействий первого и второго игроков; $u \in P, v \in Q$, причем P и Q — компакты; непрерывная функция f дифференцируема по x и удовлетворяет условию $\|f\| \leq (1 + \|x\|)\lambda, \lambda = \text{const}, \|x\|$ — евклидова норма x . Следуя (1), рассмотрим позиционную игру сближения с замкнутым множеством к моменту ϑ из позиции $\{t_0, x_0\}$.

Задача 1. Найти: 1) I стратегию $u(t, x)$, 2) I смешанную стратегию $\mu_{(t, x)}(du)$ или 3) I контрстратегию $u(t, x, v)$, которая обеспечивает встречу всех движений $x[t]$ с M не позднее, чем к моменту ϑ .

Рассмотрим программные управления (2), изображаемые условными вероятностными мерами $\eta_t(du, dv)$ на $P \times Q$ при $t_0 \leq t < \vartheta$. Слабую сходимость для η_t будем понимать как слабую сходимость мер $\eta_t \cdot dt$. Назовем верхней программой $\{\eta\}^{\Pi}$ множество, удовлетворяющее условиям:

1) I программа $\{\eta\}^{\Pi}$ складывается из всех слабых пределов управлений $\eta_t^{\Delta}, \eta_t^{\Delta} = \eta_{(\tau_i)}^{\Delta}$ при $\tau_i \leq t < \tau_{i+1}$, при $\delta_{\Delta} = \sup_i (\tau_{i+1} - \tau_i) \rightarrow 0$, где $\eta_{(\tau)}^{\Delta} = v_{\tau}(dv; u) \cdot \mu_{\tau}^{\Delta}(du; v_{\tau}(dv; u))$, причем $v_{\tau}(dv; u)$ пробегает все условные (по τ и u) вероятностные меры на Q , а $\mu_{\tau}^{\Delta}(du; v)$ — функция на $\{v\}$, значения которой суть вероятностные меры на P ;

2) I программа $\{\eta\}^{\Pi}$ складывается из всех слабых пределов управлений η_t^{Δ} при $\delta_{\Delta} \rightarrow 0$, где $\eta_{(\tau)}^{\Delta} = v_{\tau}(dv) \cdot \mu_{\tau}^{\Delta}(du; v_{\tau}(dv))$, причем $v_{\tau}(dv)$ пробегает все условные меры;

3) I множество $\{\eta\}^{\Pi}$ слабозамкнуто, для всякой условной меры $v_t(dv)$, в $\{\eta\}^{\Pi}$ найдется управление η_t , удовлетворяющее условию

$$\int_P \eta_t(du, dv) = v_t(dv) \quad (2)$$

при почти всех t ; если $v_t^{(1)}$ и $v_t^{(2)}$ совпадают на измеримом $T \in [t_0, \vartheta)$, то в $\{\eta\}^{\Pi}$ найдутся $\eta_t^{(1)}$ и $\eta_t^{(2)}$, связанные с $v_t^{(1)}$ и $v_t^{(2)}$ условием (2) и совпадающие на T .

Примечание. Достаточно, чтобы $v_t(dv; u)$ и $v_t(dv)$ пробегали лишь все меры v^* , удовлетворяющие условиям:

$$1) I \int s' f v_t^*(dv; u) = \max_v s' f;$$

$$2) I \iint s' f v_t^*(dv) \cdot \mu^*(du) = \max_v \min_{\mu} \iint s' f v(dv) \cdot \mu(du);$$

$$3) I \int \min_u s' f v_t^*(dv) = \max_v \min_u s' f$$

при всевозможных выборах вектора s' (штрих в верхнем индексе означает транспонирование).

Пусть $x(t) = x(t, t_0, x_0, \eta)$ — программное движение,

$$\dot{x}(t) = \int_{PQ} f(t, x(t), u, v) \eta_t(du, dv),$$

символ M_t означает сечение M гиперплоскостью $t = \text{const}$, $\rho(x, M_t)$ — евклидово расстояние от x до M_t .

Задача I^(П). Найти $t^0 \geq t_0$, программу $\{\eta\}^{\text{П}^0}$ и управление η_t^0 из условия

$$\begin{aligned} \rho(x(t^0, t_0, x_0, \eta^0), M_{t^0}) &= \min_{t_0 \leq t \leq \theta} \min_{\{\eta\}^{\text{П}}} \max_{\eta \in \{\eta\}^{\text{П}}} \rho(x(t, t_0, x_0, \eta), M_t) = \\ &= \varepsilon^0(t_0, x_0; i), \quad i = 1)_{\text{I}}, 2)_{\text{I}}, 3)_{\text{I}}. \end{aligned} \quad (3)$$

Теорема 1. Пусть $\varepsilon^0(t_0, x_0; i) = 0$. Тогда при соответствующем i задача I разрешима. Если маленькая игра $(^1) \kappa = \min_a \max_v s'f, u \in P, v \in Q$, при всяких s, x и t имеет седловую точку $\{u^0, v^0\}$, то задача I разрешима в случае 1)I, если хотя бы $\varepsilon^0(t_0, x_0; 3)_{\text{I}} = 0$.

При условиях теоремы 1 множество $W[\{t, x\}: x = x(t, t_0, x_0, \eta), \eta_t \in \{\eta\}^{\text{П}^0}, t_0 \leq t \leq t^0]$ есть стабильный мост $(^1)$ и задачу I разрешают стратегии, экстремальные $(^1)$ к W .

Назовем нижней программой $\{\eta\}_{\text{П}}$ множество, удовлетворяющее условиям:

1)I множество $\{\eta\}_{\text{П}}$ слабо замкнуто, для всякой условной меры $\mu_t(du)$ в $\{\eta\}_{\text{П}}$ найдется управление η_t , удовлетворяющее условию

$$\int_Q \eta_t(du, dv) = \mu_t(du) \quad (4)$$

при почти всех t , если $\mu_t^{(1)}$ и $\mu_t^{(2)}$ совпадают на измеримом $T \in [t_0, \theta)$, то в $\{\eta\}_{\text{П}}$ найдутся $\eta_t^{(1)}$ и $\eta_t^{(2)}$, связанные с $\mu_t^{(1)}$ и $\mu_t^{(2)}$ условием (4) и совпадающие на T ;

2)I множество $\{\eta\}_{\text{П}}$ слабо замкнуто и содержит все управления вида $\eta_t = \mu_t(du) \nu_t(dv)$, где ν_t — фиксированная условная мера;

3)I программы $\{\eta\}_{\text{П}}$ составляют все η_t , стесненные равенством (2), где ν_t — фиксированная условная мера.

Задача I_(П). Для позиции $\{t^*, x^*\}$, $t_0 \leq t^* \leq \theta$, найти $t^0 \geq t_0$, программу $\{\eta\}_{\text{П}^0}$ и управление η_t^0 из условия

$$\begin{aligned} \rho(x(t^0, t_0, x_0, \eta^0), M_{t^0}) &= \min_{t_0 \leq t \leq \theta} \max_{\{\eta\}_{\text{П}}} \min_{\eta \in \{\eta\}_{\text{П}}} \rho(x(t, t_0, x_0, \eta), M_t) = \\ &= \varepsilon_0(t_0, x_0; i), \quad i = 1)_{\text{I}}, 2)_{\text{I}}, 3)_{\text{I}}. \end{aligned} \quad (5)$$

Теорема 2. Пусть $\varepsilon_0(t_0, x_0; i) = 0$ и для всякой позиции $\{t^*, x^*\}$, где $0 < \varepsilon(t_0, x_0; i) < \alpha$ ($\alpha > 0 - \text{const}$), по крайней мере для одного значения t^0 управление η_t^0 из (5) и точка $x_M \in M_{t^0}$, ближайшая к $x^0(t^0) = x^0(t^0, t^*, x^*, \eta^0)$, единственны.

Тогда при соответствующем i задача 1 разрешима. Если маленькая игра на $\min_u \max_v s'f$ при всяких s, x и t имеет седловую точку, то задача I разрешима в случае 1)I, если хотя бы $\varepsilon_0(t_0, x_0; 3)_{\text{I}} = 0$.

При условиях теоремы 2 множество $W[\{t, x\}: \varepsilon_0(t, x; i) = 0, t_0 \leq t \leq \theta]$ есть стабильный мост $(^1)$ и задачу 1 разрешают стратегии, экстремальные к W . Управления η_t^0 , удовлетворяющие условиям теоремы 2, удовлетворяют условиям:

в случае 1)I

$$\int_{PQ} s'(t) f(t, x^0(t), u, v) \eta_t^0(du, dv) = \min_{u \in P} \max_{v \in Q} s'(t) f(t, x^0(t), u, v); \quad (6)$$

в случае 2) I

$$\int_{PQ} s'(t) f(t, x^0(t), u, v) \eta_i^0(du, dv) =$$

$$= \min_{\mu} \max_{\nu} \int_{PQ} s'(t) f(t, x^0(t), u, v) \mu(du) \nu(dv); \quad (7)$$

в случае 3) I

$$\int_{PQ} s'(t) f(t, x^0(t), u, v) \eta_i^0(du, dv) = \max_{v \in Q} \min_{u \in P} s'(t) f(t, x^0(t), u, v) \quad (8)$$

при почти всех t . Здесь $s(t)$ — решение сопряженного уравнения

$$s'(t) = - \int_{PQ} \left\{ \frac{\partial f(t, x^0(t), u, v)}{\partial x} \right\}' \eta_i^0(du, dv) \quad (9)$$

при краевом условии $s(t^0) = x^0(t^0) - x_M$. Условия (6)–(9) отвечают здесь принципу максимума (3).

При $\varepsilon^0(t_0, x_0; i) > 0$, если управление η_i^0 из задачи 1(II) в своей программе $\{\eta\}^{\Pi^0}$ единственно и точка x_M тоже единственна, то и это управление η_i^0 удовлетворяет условиям, подобным (6)–(9).

Следуя (4), рассмотрим теперь позиционную игровую задачу об уклонении от замкнутого множества M вплоть до момента ϑ из позиции $\{t_0, x_0\}$.

Задача II. Найти: 1) II стратегию $u(t, x)$, 2) II смешанную стратегию $\mu_{(t, x)}(du)$ или 3) II контрстратегию $u(t, x, v)$, которая обеспечивает уклонение всех движений $x[t]$ от M вплоть до момента ϑ .

Задача II(II). Найти программу $\{\eta\}^{\Pi^0}$, управление η_i^0 и значение $t^c \geq t_0$ из условия

$$\rho(x(t^0, t_0, x_0, \eta^0), M_{t^0}) = \max_{\{\eta\}^{\Pi}} \min_{\eta \in \{\eta\}^{\Pi}} \min_{t_0 \leq t \leq \vartheta} \rho(x(t, t_0, x_0, \eta), M_t) =$$

$$= \varepsilon^0(t_0, x_0; i), \quad i = 1)_{II}, 2)_{II}, 3)_{II}.$$

Теорема 3. Пусть $\varepsilon^0(t_0, x_0; i) > 0$, $i = 1)_{II}$, или $i = 2)_{II}$, или $i = 3)_{II}$. Тогда при соответствующем i задача II разрешима. Если маленькая игра на $\min_u \max_v s'f$ при всяких s, x и t имеет седловую точку, то задача II разрешима в случае 1) II, если хотя бы $\varepsilon^0(t_0, x_0; 3)_{II} > 0$.

При условиях теоремы 3 множество $W[\{t, x\}: x = x(t, t_0, x_0, \eta), \eta_i \in \{\eta\}^{\Pi^0}, t_0 \leq t \leq \vartheta]$, есть стабильный мост и задача II разрешают стратегии, экстремальные к W .

Задача II(II). Для позиции $\{t_*, x_*\}$, $t_0 \leq t_* \leq \vartheta$, найти $t^0 \geq t_0$, программу $\{\eta\}^{\Pi^0}$ и управление η_i^0 из условия (5), где $i = 1)_{II}, 2)_{II}, 3)_{II}$.

Обозначим символом $S(t_*, x_*)$ множество всех векторов $s = s(t_*)$, отвечающих решениям $s(t)$ из (9), $s(t^0) = x^0(t^0) - x_M$; символом $F(t_*, x_*)$ обозначим в случаях:

$$1)_{II} F = \overline{\text{co}}\{f\}, \quad v = v(u), \quad u \in P,$$

$$2)_{II} F = \overline{\text{co}}\{\bar{f}\}, \quad \bar{f} = \int f \nu(dv), \quad u \in P,$$

$$3)_{II} F = \overline{\text{co}}\{f\}, \quad u \in P; \quad \overline{\text{co}}\{f\} - \text{выпуклая замкнутая оболочка множества } \{f\}.$$

Теорема 4. Пусть $\varepsilon_0(t_0, x_0; i) > 0$, $i = 1)_{II}$, или $2)_{II}$, или $3)_{II}$, и для всякой позиции $\{t_*, x_*\}$ из области $0 < \varepsilon(t_*, x_*; i) < \alpha$, $\alpha > 0 - \text{const}$: 1) II для всякой функции $v(u) \in Q$, 2) II для всякой вероятностной меры $\nu(dv)$

на $Q, Z)_{II}$ для всякого вектора $v \in Q$ во множестве $F(t, x)$ найдется вектор J^* , удовлетворяющий условию:

$$1)_{II} s'f^* \geq \max_u \min_v s'f, u \in P, v \in Q,$$

$$2)_{II} s'f^* \geq \max_u \min_v s'f \mu(du) \nu(dv),$$

$$3)_{II} s'f^* \geq \min_v \max_u s'f, u \in P, v \in Q \text{ при всех } s \in S(t, x).$$

Тогда при соответствующем значении i задача II разрешима. Если маленькая игра на $\min_u \max_v s'f$ при всяких s, x и t имеет седловую точку, то задача II разрешима в случае 1)II, если хотя бы $\varepsilon_0(t_0, x_0, Z)_{II} > 0$.

При условиях теоремы 4 множество $W[\{t, x\}: \varepsilon_0(t, x; i) \geq \varepsilon_0(t_0, x_0; i) > 0, t_0 \leq t \leq \theta]$ есть стабильный мост и задачу II разрешают стратегии, экстремальные к W .

Институт математики и механики
Уральского научного центра Академии наук СССР
Свердловск

Поступило
14 IV 1973

ЦИТИРОВАННАЯ ЛИТЕРАТУРА

¹ Н. Н. Красовский, Изв. АН СССР, Техн. кибернетика, № 2 (1973). ² То же, № 3 (1973). ³ Л. С. Понтрягин, В. Г. Болтянский и др., Математическая теория оптимальных процессов, М.—Л., 1960.