

УДК 517.977

Э.А. ГАРАЕВА, К.Б. МАНСИМОВ

ДОСТАТОЧНОЕ УСЛОВИЕ ОПТИМАЛЬНОСТИ ТИПА КРОТОВА В ОДНОЙ ДИСКРЕТНОЙ ЗАДАЧЕ УПРАВЛЕНИЯ

Рассматривается одна дискретная задача оптимального управления. Установлено достаточное условие оптимальности типа Кротова.

Ключевые слова: дискретная задача управления, достаточное условие оптимальности, формализм Беллмана-Кротова

1. Введение. В работах [1, 2] для одного класса дискретных задач оптимального управления установлен ряд необходимых условий оптимальности первого порядка (аналог дискретного условия максимума, линеаризованного условия максимума, аналог уравнения Эйлера) и в некоторых случаях исследованы особые случаи.

В предлагаемой работе для задачи из [1, 2] установлено достаточное условие оптимальности типа условий Кротова, используя при этом формализм Кротова-Беллмана [3, 4].

2. Постановка задачи. Пусть требуется минимизировать функционал

$$S(u, v) = \varphi_1(y(x_1)) + \sum_{x=x_0}^{x_1-1} \varphi_2(x, z(t_1, x)). \quad (2.1)$$

при ограничениях

$$z(t+1, x) = f(t, x, z(t, x), u(t)), \quad t = t_0, t_0 + 1, \dots, t_1 - 1, \\ x = x_0, x_0 + 1, \dots, x_1, \quad (2.2)$$

$$z(t_0, x) = y(x), \quad x = x_0, x_0 + 1, \dots, x_1, \quad (2.3)$$

$$y(x+1) = g(x, y(x), v(x)), \quad x = x_0, x_0 + 1, \dots, x_1, \quad (2.4)$$

$$y(x_0) = y_0, \quad (2.5)$$

$$u(t) \in U \subset R^r, \quad t = t_0, t_0 + 1, \dots, t_1 - 1, \quad (2.6)$$

$$v(x) \in V \subset R^q, \quad x = x_0, x_0 + 1, \dots, x_1 - 1, \quad (2.6)$$

$$z(t, x) \in Z, \quad t = t_0, t_0 + 1, \dots, t_1 - 1, \quad x = x_0, x_0 + 1, \dots, x_1 - 1, \quad (2.7)$$

$$y(x) \in Y, \quad x = x_0, x_0 + 1, \dots, x_1 - 1. \quad (2.7)$$

Здесь $f(t, x, z, u)$ ($g(x, y, v)$) – заданная $n(m)$ -мерная вектор-функция непрерывная по совокупности переменных, t_0, t_1, x_0, x_1, y_0 – заданы, причем разности $t_1 - t_0, x_1 - x_0$ – есть натуральные числа, $\varphi_1(y), \varphi_2(x, z)$ – заданные непрерывные по совокупности переменных скалярные функции, $u(t)$ ($v(x)$) – дискретный $r(q)$ -мерный вектор управляющих воздействий, U, V, Z, Y – заданные непустые и ограниченные множества.

Набор $(u(t), v(x), z(t, x), y(x))$ назовем допустимым процессом, если он удовлетворяет соотношениям (2.1)-(2.7).

Множество всех допустимых наборов обозначим через W . Допустимый набор, доставляющий минимум функционалу (2.1) при ограничениях (2.2)-(2.7), назовем оптимальным управлением.

Нашей целью является, используя формализм Кротова-Беллмана, доказать достаточное условие оптимальности.

Пусть $K_1(x, z), K_2(x, z)$ – некоторые скалярные функции непрерывно дифференцируемые по z, y соответственно, при всех t, x соответственно.

3. Основной результат. Введем функции $R_1(t, x, z, u)$, $R_2(x, y, v)$ и функционалы $\Phi_1(z)$, $\Phi_2(y)$ следующим образом

$$R_1(t, x, z, u) = K_1(t + 1, x, f(t, x, z, u)) - K_1(t, x, z), \quad (3.1)$$

$$R_2(x, y, v) = K_2(x + 1, g(x, y, v)) - K_2(x, y) + K_1(t_0, x, y), \quad (3.2)$$

$$\Phi_1(z) = \sum_{x=x_0}^{x_1-1} \varphi_2(x, z(t_1, x)) + \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_1, x, z), \quad (3.3)$$

$$\Phi_2(y) = \varphi_1(y) + K_2(x, y). \quad (3.4)$$

Через $(u^o(t), v^o(x), z^o(t, x), y^o(x))$ обозначим фиксированный допустимый процесс.

Определение 3.1. Если для допустимого процесса $(u^o(t), v^o(x), z^o(t, x), y^o(x))$ существует функция Кротова (K_1, K_2) такая, что для произвольного допустимого процесса $(u(t), v(x), z(t, x), y(x))$

$$R_1(t, x, z^o, u^o) \geq R_1(t, x, z, u), \quad (3.5)$$

$$R_2(x, y^o, v^o) \geq R_2(x, y, v), \quad (3.6)$$

то будем говорить, что допустимый процесс $(u^o(t), v^o(x), z^o(t, x), y^o(x))$ удовлетворяет расширенному условию максимума [5, с.65].

Сформулируем и докажем достаточное условие оптимальности.

Теорема 3.1. Если допустимый процесс $(u^o(t), v^o(x), z^o(t, x), y^o(x))$ удовлетворяет расширенному условию максимума и минимизирует функционалы (3.3), (3.4), то этот допустимый процесс является решением задачи (2.1), (2.7).

Доказательство. Через $(u(t), v(x), z(t, x), y(x))$ обозначим произвольный допустимый процесс. Тогда по условию теоремы должны выполняться соотношения

$$R_1(t, x, z^o, u^o) \geq R_1(t, x, z, u), \quad (3.7)$$

$$R_2(x, y^o, v^o) \geq R_2(x, y, v), \quad (3.8)$$

$$-G(y^o(x_1)) - K_2(x, y^o(x_1)) \geq -G(y(x_1)) - K_2(x, y(x_1)) \quad (3.9)$$

$$\begin{aligned} & - \sum_{x=x_0}^{x_1-1} \varphi_2(x, z^o(t_1, x)) - \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_1, x, z^o(t_1, x)) \geq - \sum_{x=x_0}^{x_1-1} \varphi_2(x, z(t_1, x)) - \\ & \quad - \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_1, x, z(t_1, x)), \end{aligned} \quad (3.10)$$

Из неравенств (3.7), (3.8), учитывая (3.1), (3.2) получим

$$\begin{aligned} & \sum_{t=t_0}^{t_1-1} \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t + 1, x, z^o(t + 1, x)) - \sum_{t=t_0}^{t_1-1} \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_1, x, z^o(t, x)) \geq \\ & \geq \sum_{t=t_0}^{t_1-1} \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t + 1, x, z(t + 1, x)) - \sum_{t=t_0}^{t_1-1} \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t, x, z(t, x)). \end{aligned} \quad (3.11)$$

$$\begin{aligned} & \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_2(x + 1, g(x, y^o(x), v^o(x))) - \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_2(x, y^o(x)) + \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_0, x, y^o(x)) \geq \\ & \geq \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_2(x + 1, g(x, y(x), v^o(x))) - \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_2(x, y(x)) + \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_0, x, y(x)). \end{aligned} \quad (3.12)$$

Легко доказать, что

$$\sum_{t=t_0}^{t_1-1} \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t+1, x, z^o(t+1, x)) = \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_1, x, z^o(t_1, x)) -$$

$$- \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_0, x, z^o(t_0, x)) + \sum_{t=t_0}^{t_1-1} \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t, x, z^o(t, x)), \quad (3.13)$$

$$\sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_2(x+1, y^o(x+1)) = K_2(x, y^o(x)) - K_2(x, y^o(x_0)) +$$

$$+ \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_2(x, y^o(x)). \quad (3.14)$$

Суммируя неравенства (3.9)-(3.12) и учитывая тождества (3.13), (3.14), будем иметь

$$\sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_1, x, z^o(t_1, x)) - \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_0, x, z^o(t_0, x)) + \sum_{t=t_0}^{t_1-1} \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t, x, z^o(t, x)) -$$

$$- \sum_{t=t_0}^{t_1-1} \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t, x, z^o(t, x)) + K_2(x_1, y^o(x_1)) - K_2(x_0, y^o(x_0)) +$$

$$+ \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_2(x, y^o(x)) + \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_0, x, y^o(x)) - \varphi_1(y^o(x_1)) - K_2(x_1, y^o(x_1)) -$$

$$- \sum_{x=x_0}^{x_1-1} \varphi_2(x, z^o(t_1, x)) - \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t, x, z^o(t_1, x_1)) \geq \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_1, x, z^o(t_1, x_1)) -$$

$$- \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_0, x, z^o(t_0, x)) + \sum_{t=t_0}^{t_1-1} \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t, x, z(t, x)) - \sum_{t=t_0}^{t_1-1} \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t, x, z(t, x)) +$$

$$+ K_2(x_1, y(x_1)) - K_2(x_0, y(x_0)) + \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_2(x, y(x)) - \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_2(x, y(x)) +$$

$$+ \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_0, x, y(x)) - \varphi_1(y^o(x_1)) - K_2(x_1, y(x_1)) - \sum_{x=x_0}^{x_1-1} \varphi_2(x, z^o(t_1, x)) -$$

$$- \sum_{x=x_0}^{x_1-1} K_1(t_1, x, z^o(t_1, x)).$$

Группируя подобные члены, будем иметь

$$K_2(x_0, y^o(x_0)) - \varphi_1(y^o(x_1)) - \sum_{x=x_0}^{x_1-1} \varphi_2(x, z^o(t_1, x)) \geq K_2(x_0, y(x_0)) -$$

$$- \varphi_1(y(x_1)) - \sum_{x=x_0}^{x_1-1} \varphi_2(x, z(t_1, x)). \quad (3.15)$$

Из (3.15), в силу того, что $y(x_0) = y^o(x)$ имеем

$$S(u^o, v^o) = S(u, v)$$

Отсюда, в силу произвольности допустимого процесса $(u(t), v(x), z(t, x), y(x))$, приходим к доказательству теоремы.

Теперь предположим, что множества Z, Y открыты, а множества

$$\begin{aligned} f(t, x, z^o(t, x), U) &= \{\alpha : f(t, x, z(t, x), u), u \in U\}, \\ g(x, y^o(x), V) &= \{\beta : f(t, x, y^o(x), v), v \in V\} \end{aligned} \quad (3.16)$$

выпуклы.

Из соотношений (3.7), (3.8) в силу открытости множеств Z, Y следует, что вдоль оптимального процесса $(u^o(t), v^o(x), z^o(t, x), y^o(x))$

$$\frac{\partial R_1(t, x, z^o, u^o)}{\partial z} = 0, \quad (3.17)$$

$$\frac{\partial R_2(x, y^o, v^o)}{\partial y} = 0. \quad (3.18)$$

$$R_1(t, x, z^o, u^o) \geq R_1(t, x, z, u), \quad (3.19)$$

$$R_2(x, y^o, v^o) \geq R_2(x, y, v), \quad (3.20)$$

Из (3.17), (3.18) с учетом (3.1), (3.2) имеем

$$\frac{\partial K_1(t+1, x, z^o(t+1, x)) f(t, x, z^o(t, x), u^o(t))}{\frac{\partial z(t+1, x)}{\partial y(x+1)} \frac{\partial z(t, x)}{\partial y(x)}} - \frac{\partial K_1(t, x, z^o(t, x))}{\frac{\partial z(t, x)}{\partial y(x)}} = 0, \quad (3.21)$$

$$\begin{aligned} &\frac{\partial K_1'(x+1, y^o(x+1)) g(x, y^o(x), v^o(x))}{\partial y(x)} - \frac{\partial K_2(x, y^o(x))}{\partial y(x)} + \\ &+ \frac{\partial K_1(t_0, x, y^o(x))}{\partial y(x)} = 0. \end{aligned} \quad (3.22)$$

Далее из уравнений Эйлера для функционалов (3.3), (3.4) имеем

$$\frac{\partial K_1(t_1, x, z^o(t_1, x))}{\partial z(t_1, x)} = - \frac{\partial \varphi_2(x, z^o(t_1, x))}{\partial z(t_1, x)}, \quad (3.23)$$

$$\frac{\partial K_2(x, y^o(x_1))}{\partial y(x_1)} = - \frac{\partial \varphi_1(y^o(x_1))}{\partial y(x_1)}. \quad (3.24)$$

Введем обозначения

$$\begin{aligned} \psi^o(t, x) &= \frac{\partial K_1(t, x, z^o(t+1, x))}{\partial z(t+1, x)}, \\ p^o(x) &= \frac{\partial K_2(x, y^o(x+1))}{\partial y(x+1)}. \end{aligned} \quad (3.25)$$

Тогда из (3.21), (3.22) соответственно следует, что

$$\psi^o(t-1, x) = \psi^{o'}(t, x) \frac{\partial f(t, x, z^o(t, x), u^o(t))}{\partial z}, \quad (3.26)$$

$$\psi^o(t_1-1, x) = - \frac{\partial \varphi_2(x, z^o(t_1, x))}{\partial z(t_1, x)}. \quad (3.27)$$

$$p^o(x-1) = \frac{\partial g(x, y^o(t, x), v^o(t))}{\partial y} p^o(x), \quad (3.28)$$

$$p^o(x_1-1) = - \frac{\partial \varphi_1(y^o(x_1))}{\partial y} p^o(x). \quad (3.29)$$

Полагая

$$\begin{aligned} H(t, x, z, u, \psi^o(t, x)) &= \psi^{o'}(t, x) f(t, x, z, u), \\ M(x, y, v, p^o(x)) &= p^{o'}(x) g(x, y, v) \end{aligned}$$

и учитывая выпуклость множеств (3.16) из (3.19)-(3.20) по схеме, например из [6, с.36] получаем, что

$$\max_{u \in U} H(t, x, z^o(t, x), u, \psi^o(t, x)) = H(t, x, z^o(t, x), u^o(t), \psi^o(t, x)),$$
$$\max_{v \in V} M(x, y^o(x), v, p^o(x)) = M(x, y^o(x), v^o(x), p^o(x)).$$

Сформулируем полученный результат.

Теорема 3.2. При сделанных предположениях для оптимальности допустимого управления $(u^o(t), v^o(x))$ в задаче (2.1)-(2.7) необходимо, чтобы выполнялись соотношения

$$\max_{u \in U} H(t, x, z^o(t, x), u, \psi^o(t, x)) = H(t, x, z^o(t, x), u^o(t), \psi^o(t, x)),$$

$$t = t_0, \dots, t_1 - 1, \quad x = x_0, x_0 + 1, \dots, x_1 - 1,$$

$$\max_{v \in V} M(x, y^o(x), v, p^o(x)) = M(x, y^o(x), v^o(x), p^o(x)), \quad x = x_0, x_0 + 1, \dots, x_1 - 1.$$

4. Выводы. Используя формализм Беллмана-Кротова доказано достаточное условие оптимальности в одной дискретной задаче управления, представляющей собой дискретный аналог задачи А.М.Москаленко из [7, с.68-69].

Литература

1. Мансимов К.Б., Гараева Е.А. Об одной дискретной задаче оптимального управления // Вестник БГУ. Сер. физ.-мат. наук. 2014, № 1, с. 40-49.
2. Мансимов К.Б., Гараева Е.А. Необходимые условия оптимальности первого и второго порядков для одного класса дискретных задач оптимального управления // Изв. НАН Азербайджана. Сер. физ.-техн. и матем. наук. 2015, № 3, с. 92-98.
3. Кротов В.Ф., Гурман В.И. Задачи и методы оптимального управления. М. Наука, 1973, 381 с.
4. Кротов В.Ф., Логоша Б.А., Лобанов С.М. и др. Основы теории оптимального управления. М. Высшая школа. 1990, 430 с.
5. Бутковский А.Г. Теория оптимального управления системами с распределенными параметрами. М. Наука, 1965, 576 с.
6. Габасов Р., Кириллова Ф.М. Основы динамического программирования. Минск. Изд-во БГУ, 1975, 262 с.
7. Москаленко А.И. Об одной задаче оптимального регулирования // Журн. Вычис. мат. и мат. физики. 1989, № 1, с. 68-78.

UOT 517.977

E.A Qarayeva, K.B. Mənsimov

Bir diskret idarəetmə məsələsində optimallıq üçün Krotov tipli kafi şərt

Məqalədə bir diskret optimal idarəetmə məsələsinə baxılır. Optimallıq üçün Bellman-Krotov formalizmini tətbiq edərək optimallıq üçün kafi şərt alınmışdır.

Açar sözlər: diskret idarə məsələsi, optimallıq üçün kafi şərt, Bellman-Krotov formalizmi

E.A. Garayeva, K.B. Mansimov

Sufficient optimality condition of the Krotov type for one discrete control problem

The paper considers one discrete control problem. Bellman-Krotov type formalism sufficient optimality condition is obtained.

Keywords: discrete control problem, sufficient optimality condition, Bellman-Krotovs formalism