

$$H = V + \lambda_1' f + \lambda_{n+1} (2g^2 H(g))$$

Гамильтониан

функция Ляпунова

- Ограничения при минимизации времени
- Ограничения по управлению

Min времени

$$J = \int_{t_0}^{t_f} 1 \cdot dt = t_f - t_0$$

$$|u(t)| \leq 1$$

Система:

$$\dot{x}_1(t) = x_2(t)$$

$$\dot{x}_2(t) = u(t)$$

Исх. состояние в $(0,0)$

$$\dot{x} = Ax + B$$

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Может быть одно переключение

$$H = 1 + \lambda_1 x_2 + \lambda_2 u$$

Без ограничений:

$$\frac{\partial H}{\partial u} = 0 \Rightarrow u^*?$$

Есть вып: $H(x^*, x^*, u^*, t)$

u зависит от u

$$\leq H(x^*, x^*, u, t)$$

$$1 + \lambda_1^* x_2^* + \lambda_2^* u^* \leq 1 + \lambda_1^* x_2^* + \lambda_2^* u$$

$$\text{Аналог } \lambda_2^* u^* \leq \lambda_2^* u$$

$$\text{Аналог } u^*(t), t \in [t_0, t_f]$$

$$u^*(t) = \begin{cases} -1 & \lambda_2^* > 0, t \in [t_0, t_f] \\ 1 & \lambda_2^* < 0, t \in [t_0, t_f] \end{cases}$$

$$\lambda_2^* > 0$$

$$u^* \leq u$$

$$\lambda_2^* < 0$$

$$u^* \geq u$$

$$|u(t)| \leq 1$$

$$\lambda_1^* = -\frac{\partial H}{\partial x_1} = 0 \Rightarrow \lambda_1^* = C_1$$

$$\lambda_2^* = -\frac{\partial H}{\partial x_2} = -\lambda_1 \Rightarrow \lambda_2^* = -C_1$$

$$\lambda_2^* = -C_1 t + C_2$$

$$t \in [t_0, t_f]$$

$$u^*(t) = \begin{cases} +1, & t \in [t_0, t_f] \\ -1, & t \in [t_0, t_f] \\ +1, & t \in [t_0, t_1) \text{ и } t \in [t_1, t_f] \\ -1, & t \in [t_0, t_1) \text{ и } t \in [t_1, t_f] \end{cases}$$

Чтобы понять, как переключается
упр.-е нужно построить
фазовый портрет x_2

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2 \\ \dot{x}_2 = u = \pm 1 \end{cases}$$

$$\dot{x}_2 = \pm 1$$

$$x_2 = \pm t + C_3 \quad 2.$$

$$\dot{x}_1 = \pm t + C_3$$

$$x_1 = \pm \frac{1}{2} t^2 + C_3 t + C_4$$

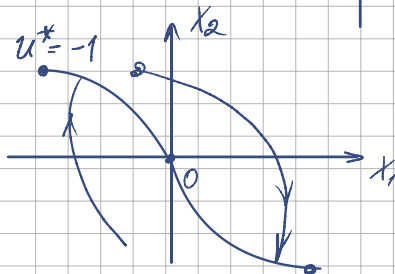
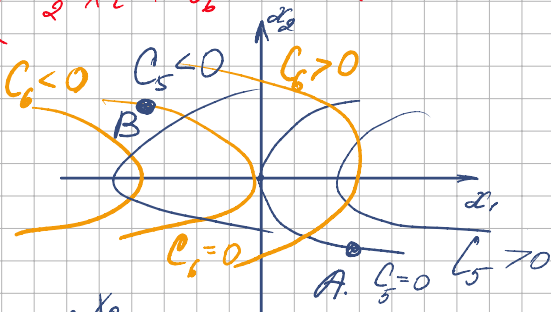
$$x_1 = \frac{1}{2} x_2^2 + t C_3 + \frac{C_3^2}{2} + C_3 t + C_4$$

$$x_2^2 = t^2 + 2t C_3 + C_3^2$$

$$\frac{1}{2} x_2^2 = \frac{t^2}{2} + t C_3 + \frac{C_3^2}{2}$$

$$\frac{t^2}{2} = \frac{1}{2} x_2^2 + t C_3 + \frac{C_3^2}{2}$$

$$x_1 \begin{cases} \frac{1}{2} x_2^2 - C_3 \frac{1}{2} + C_4 \\ -\frac{1}{2} x_2^2 + C_6 \end{cases} \quad \begin{matrix} C_5 \\ u = -1 \\ u = -1 \end{matrix} \quad y = x^2$$



$$C_5 = C_6 :$$

$$x_1 = -\frac{1}{2} x_2 |x_2|$$

Уравнение
кривой
переключения

Функция переключения

$$S(x(t)) \triangleq x_1(t) + \frac{1}{2} x_2(t) |x_2(t)|$$

$$S(x(t)) > 0 \quad x(t) \text{ выше } A-B$$

$S(x(t)) < 0$ $x(t)$ вне $A \cup B$

$S(x(t)) = 0$ $x(t)$ лежит
на $A \cup B$

Получаем оптимальное управ-е:

$$u^*(t) = \begin{cases} -1, & S(x(t)) > 0 \\ 1, & S(x(t)) < 0 \\ -1, & S(x(t)) = 0 \\ & x(t) \text{ лежит на } AB \end{cases}$$