

# Optimisation Statique et Dynamique

## Master ISC année 2013/14, session 2

P. Riedinger

*Dans l'évaluation de votre travail, on attachera autant d'importance aux explications qu'aux résultats proprement dits.*

Les exercices sont indépendants.

**Exercice 1** Soit  $A$  une matrice  $m \times n$  avec  $m < n$ . On cherche à déterminer parmi les solutions de l'équation  $Ax = b$  celle de norme minimum. Autrement dit on cherche à résoudre le problème :

$$\min_x \frac{1}{2} \|x\|^2 \quad (= \frac{1}{2} x^T x)$$

sous la contrainte  $Ax = b$ .

1. Ecrire les conditions nécessaires d'optimalité.
2. En supposant que la matrice  $AA^T$  est inversible, montrer que la solution s'écrit :  $x = A^+b$  avec  $A^+ = A^T(AA^T)^{-1}$ .

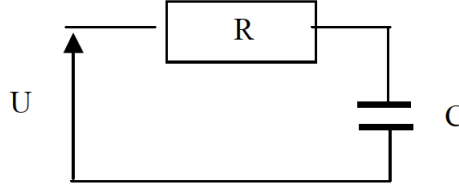
**Exercice 2** [Programmation dynamique] On dispose d'une quantité  $Q$  à répartir sur  $N$  places  $(p_1, p_2, \dots, p_N)$ .

Le tableau  $G$  donne les gains  $g(i, j)$  obtenus lorsqu'on place la quantité  $q_i$  dans la place  $p_j$ . Les places ont une capacité limitée  $c_i$ .

$$G = \left( \begin{array}{c|c|c|c} q_i & p_1 & p_2 & p_3 \\ \hline 1 & 55 & 30 & 10 \\ 2 & 60 & 45 & 50 \\ 3 & 70 & 60 & 80 \\ 4 & 80 & & \end{array} \right)$$

1. Montrer que ce problème peut se résoudre en appliquant le principe de la programmation dynamique : on précisera
  - les commandes
  - l'état
  - l'ensemble de "temps"
  - le critère à optimiser
2. Ecrire l'équation d'optimalité qui permettra de résoudre le problème
3. Donner l'algorithme pour résoudre le problème de manière générale ( $N$ ,  $Q$ ,  $G$  et  $c_i$  quelconques )
4. Résoudre le problème pour le cas particulier  $Q = 5$  et le tableau  $G$  ci dessus.

**Exercice 3** [Pontriaguine] On charge une capacité  $C$  grâce à une source de tension réglable  $u$ .



On rappelle que les equations de base :  $q(t)$  charge de la capacité à l'instant  $t$  ;  $i(t)$  intensité dans le circuit

$$u = ri + \frac{q}{c} \quad (1)$$

$$i = \dot{q} \quad (2)$$

1. Si à un instant  $t$  le condensateur  $c$  est à la charge  $q_{ref}$ , quelle est la commande  $u_{ref}$  qui permet de maintenir la charge à la valeur de référence constante  $q_{ref}$  ? On note  $u_{ref}$  cette commande.
2. On pose le changement de variable  $x = q - q_{ref}$  et  $v = u - u_{ref}$ . Montrer que  $x$  vérifie une équation de la forme  $\dot{x} = Ax + Bv$  où l'on précisera  $A$  et  $B$ .
3. On part qu'une charge initiale nulle  $q(0) = q_0$ . On veut charger le condensateur à la valeur  $q_{ref}$  en tenant compte de l'énergie dépensée par effet Joule dans la résistance, le critère à minimiser est alors :

$$J = \int_0^T \mu(q - q_{ref})^2 + ri^2(t)dt$$

avec  $\mu > 0$ .

Exprimer le critère en fonction de  $x$  et  $v$  et montrer que l'on a alors à résoudre un problème LQ de forme générale, c'est à dire de la forme

$$\begin{aligned} \dot{x} &= Ax + Bv \\ J &= \frac{1}{2} \int_0^T v^T Rv + x^T Qx + 2x^T Nv dt \end{aligned}$$

4. En utilisant le théorème de Pontriaguine, et en supposant que le vecteur adjoint noté  $p$  s'écrit :

$$p(t) = S(t)x(t)$$

montrer que la commande optimale est de la forme "retour d'état" :

$$\hat{v} = -K(t)x(t)$$

5. En dérivant  $p(t) = S(t)x(t)$ , montrer que  $S(t)$  vérifie une équation différentielle de Riccati

$$-\dot{S} = SA + A^T S - (SB + N)R^{-1}(B^T S + N^T) + Q$$

et préciser la condition finale  $S(T)$ .

6. Par passage à la limite lorsque  $T \rightarrow +\infty$ , on admettra que  $\dot{S} = 0$ . Résoudre alors le problème posé sur horizon infini et en déduire l'expression de la commande  $u = u_{ref} + v$  en fonction de  $q$  et  $q_{ref}$ . Que produit la commande optimale si  $\mu = 0$  ?