Parameter für unser Optimierungsproblem und Protokoll vom 13.05.2015

Sabina

13. Mai 2015

Datum: 11.05.2015 Uhrzeit: 12:00 - 14:00

1 Teilnehmer

Annkathrin Christian Johannes Sabina

2 Modell

- 1. 3 Unsicherheitsgrößen ohne Zeitabhängige Parameter
 - (i) Höhenprofil 1 Parameter a: $\alpha(t) = a \cdot H\ddot{o}henprofil$, $a \in [0.95, 1.05]$
 - (ii) Wetter 3 Parameter die das Wetter beschreiben:
 - 0 =schlechtes Wetter z.B. Schnee,
 - 0.5 = mittel gutes Wetter z.B. Regen,
 - 1 =super Wetter, Sonnenschein

Wetter fließt in den μ_h ein, wobei μ_h angibt wann das Auto auf der Straße rutscht

- (iii) Reibung 3 Parameter
 - Insgesamt 7 zu bestimmende Parameter, was einer guten Größenordnung (5-10) entspricht
- 2. makroskopisches Modell, d.h. lange Strecken werden betrachtet

- 3. Die Straße hat eine gewisse Breite und das Auto soll auf der Straße bleiben und sucht sich dort die optimale Linie
- 4. Ungleichungsnebenbedingungen im Allgemeinen vermeiden, insbesondere anfangs alle nichtlinearen Nebenbedingungen durch lineare ersetzen
- 5. alle Parameter für die Robustheit in die rechte Seite der Dynamik packen, d.h. sollten nicht in Ungleichungs- oder Gleichungsnebenbedingungen auftauchen
- 6. in den Ungleichungsnebenbedingungen die Abhängigkeit von T durch die einzelnen t_i ersetzen und entsprechend auch in den Ableitungen

3 Nächste Schritte

- 1. Dynamik bestimmen, d.h. Ableitungen der rechten Seite der Dynamikgleichungen bestimmen (evtl. mithilfe von Mathematica) (Johannes)
- 2. robustes Modell formulieren (Annkathrin)
- 3. Multiple Shooting für die Diskretisierung der rechten Seite (Sabina)
- 4. einigen auf prodezurale oder objektorientiere Programmierung und Schnittstellen möglichst vorher definieren, insbesondere wenn Entscheidung für prodezurale Programmierung fällt

4 Ausblick

Falls sich in den Nebenbedingungen etwas zwischen 2 Diskretisierungspunkten ändert kann man das Gitter dort verfeinern und weitere Gitterpunkte einfügen um den Zeitpunkt zu erhalten, in dem die Änderung stattfindet