Использование параллельной системы глобальной оптимизации Globalizer для решения задач оптимального управления*

И.Г. Лебедев, В.В. Соврасов

Нижегородский государственный университет им. Н.И. Лобачевского

Задача многомерной многоэкстремальной оптимизации может быть определена как проблема поиска наименьшего значения действительной функции $\varphi(y)$ в некоторой области D, задаваемой функциональными ограничениями:

$$\varphi(y^*) = \min\{\varphi(y) : y \in D\}$$
$$D = \{x \in \mathbf{R}^n : g_j(x) \le 0, j = \overline{1, m}\}$$

В ННГУ им. Н.И. Лобачевского под руководством проф. Р.Г. Стронгина разработан эффективный подход к решению задач глобальной оптимизации [1]. В рамках данного подхода решение многомерных задач сводится к решению серии вложенных задач меньшей размерности. Главным из рассматриваемых способов редукции размерности является использование кривой Пеано, однозначно отображающей отрезок вещественной оси [0,1] на n-мерный куб. Для организации параллельных вычислений используется параллельный алгоритм глобального поиска, эффективность которого была показана ранее в [2].

Задача глобальной оптимизации возникает при синтезе оптимальных с точки зрения некоторых критериев управлений в линейных системах ОДУ. Если управление является линейной обратной связи по состоянию, то система с управлением имеет вид:

$$\dot{x} = (A + B_u \Theta)x + B_v v, x(0) = 0,$$

где $v(t) \in L_2$ — некоторое возмущение. Выходы системы описываются формулами $z_k = (C_k + B_u\Theta), k = \overline{1,N}$. Вляиние возмущения на k-й выход системы описывается критерием:

$$J_k(\Theta) = \sup_{v \in L_2} \frac{\max_{1 \le i \le n_k} \sup_{t \ge 0} |z_k^{(i)}(t)|}{||v||_2}$$

Задача оптимизации состоит в том, чтобы найти компоненты вектора Θ , минимизирующие один из критериев при заданных ограничениях на другие: $J_1(\Theta^*) = \min\{J_1(\Theta): J_k(\Theta) \leq S_k, k = \overline{2,N}\}$).

В [3] указан способ вычисления критериев, сводящийся к решении нескольких задач линейной алгебры, а также даны решения задачи поиска оптимального управления в некоторых частных случаях. На данных момент результаты, полученные в [3] повторены с помощью системы Globalizer, ведётся подготовка к решению более сложных задач из рассматриваемого класса, в которых вычисление критериев — довольно трудоемкий процесс, требующий привлечения ресурсов вычислительного кластера.

Литература

1. Стронгин Р.Г. Гергель В.П. Гришагин В.А. Баркалов К.А. *Параллельные вычисления в задачах глобальной оптимизации*. М.: Издательство Московского университета, 2013, 280с.

^{*}Исследование выполнено при финансовой поддержке РФФИ в рамках научного проекта № 16-31-00244 мол_а «Параллельные методы решения вычислительно трудоемких задач глобальной оптимизации на гибридных кластерных системах»

- 2. И.Г. Лебедев, В.В. Соврасов
- 3. Д.В. Баландин М.М. Коган Оптимальное по Парето обобщенное H_2 -управление и задачи виброзащиты.