Оптимальное управление и управление по прогнозирующей модели для задачи роста технологического последователя

1. Меня зовут Готовец Мария и тема моей дипломной работы Оптимальное управление и управление по прогнозирующей модели для задачи роста технологического последователя

2. Цели работы...

3. Будет решаться задача оптимального технологического последователя которая продемонстрирована на слайде. В таком виде задача выглядит сложной поэтому заменим переменные для упрощения восприятия.

4. Получим задачу в следующем виде:

5. Для упрощения формулировки задачи, понизим размерность фазового вектора до единицы. Обозначим его через z. Получим следующую редуцированную задачу.

   Эта задача эквивалентна первой, будем использовать её для анализа. Для аналитического решения использовался принцип максимума Л.С. Понтрягина для случая задач на бесконечном полуинтервале

6. Все рассматриваемые решения, их шесть штук, в принципе имею следующий вид который изображен на слайде: трансверсальные решения, как видно из рис., сходятся к точке покоя (z_1, p_1). Все остальные решения нетрансверсальны. Затененная область — внешность зоны трансверсальности.

   Существует множество экономических задач оптимального управления с бесконечным горизонтом, решение которых представляет практический интерес, однако не может быть получено аналитически. На примере задачи роста технологического последователя в работе предлагается подход к решению, основанный на использовании методов управления по прогнозирующей модели, в частности методов EMPC.

7. Рассмотрим нелинейный объект управления с ограничениями на управляющие воздействия, поведение которого при $s \geq t$ описывается следующей математической моделью

   Предположим, что система асимптотически управляема на X_0.

   Цель управления объектом, представленным математической моделью, состоит в том, чтобы построить управление типа обратной связи (обратную связь), которое переводит объект в начало координат (в асимптотическом смысле), т.е. $x_t \to 0$, $t \to +\infty$. Одним из популярных подходов для достижения поставленной цели является MPC-регулятор.

8. Рассмотрим алгорим MPC для прогнозирующей задачи в общем виде. На горизонте управления $T > 0$ и зададим фиксированную сетку с шагом δ т.е. $t_i = t_0 + i\delta$, $i = 0, 1, 2, \ldots$. Обратная связь (стратегия MPC) строится на основе решения в каждый момент времени t_i прогнозирующей задачи оптимального управления на конечном промежутке времени $[t_i, t_i + T]$:

9. Если обозначить оптимальную программу задачи $\mathcal{P}(t, x_t, T)$ как $u^0(t)$, то алгоритм MPC можно описать следующим образом: в каждый момент времени регулятор решает задачу оптимального управления $\mathcal{P}(t, x_t, T)$ и подает на объект управления первое значение $u^0(t)$ ее оптимальной программы на промежутке $[t_i, t_i + \delta]$, т.е. до поступления следующего измерения состояния $x^*(t_i + \delta)$.

10. В последние годы фокус исследований в рамках MPC сместился в сторону приложений, в которых экономика процесса важнее стабилизации некоторого заданного положения равновесия. Экономический MPC – новое направление в теории MPC, его отличия:...

11. Существует три подхода экономического MPC: базовый EMPC без дополнительных ограничений (неограниченный EMPC);

12. EMPC с терминальным ограничением-равенством, добавляется чтобы z к моменту $\tau+T$ равнялась магистральному значению.;

13. подход, в котором критерий качества дополняется специальной выбранной терминальной стоимостью, выбор которого обоснован в работе.

    В докладе будет продемонстрирован один случай решенный тремя подходами, в дипломе решены и проанализированы шесть случаев.

14. Можем видеть, что этом оптимальная котраектория в терминальный момент времени равна нулю: С экономической точки зрения p — теневая цена ресурса. Условие трансверсальности означает, что к моменту T отношение накопленных технологий теряет стоимость и его сохранение в окрестности равновесного значения нецелесообразно. Соответственно, часть промежутка $[0, T]$ тратится на то, чтобы экономика страны последователя "отстала", а теневая цена упала до нуля. Эта ситуация всегда возникает, если на терминальное значение z не накладывается ограничений и в критерии качества отсутствует слагаемое, которое зависит от значения z в терминальный момент времени.

15. При решении прогнозирующей задачи с терминальным ограничением, значение сопряженной переменной в терминальный момент не равно нулю, т.е. прямая переменная z к концу управления не теряет свою стоимость.

    Участков убывания прямой траектории $z(t)$, $t \in [0, T]$, в решениях подходом 2 не наблюдается. Однако, время решения задачи на 61% больше времени решения задачи 1, это обусловлено наличием дополнительного жесткого ограничения-равенства.

16. При подходе 3, Значение сопряженная траектория(p) в момент T попадает в магистральное значение. Для сравнения, в подходе 2 прямая траектория(z) попадает в магистральное значение. Это основное различие двух последних задач. Отметим, что в среднем время решения подходом 3 меньше, чем у 2.

17. Рассмотрим фазовые графики трёх подходов вместе. В подходе 1 терминальное значение состояния $z(T)$ оказывается достаточно далеко от магистрали.

    При подходе 2 как видно из рисунка, при добавлении в задачу терминального ограничения-равенства, решение в терминальный момент оказывается ближе к магистрали.

    При подходе 3 решение оказывается ещё ближе к магистрали, а время решения меньше.

    Рассмотрим решение с помощью EMPC

18. Оптимальные траектории задачи с помощью подхода 1 имеют продолжительные участки убывания — на рисунке а) они видны в виде ряда убывающих штриховых линий. Это означает, что значительная часть промежутка управления тратится на участок, на котором траектория удаляется от магистрального значения. В результате траектория замкнутой системы $z^*(t)$, $t \geq 0$ не выходит на магистраль

    Для достижения требуемого поведения замкнутой системы увеличиваем T.

    Экспериментальным путем установлено, что для того, чтобы траектория начала достигать окрестности магистрали, нужно выбрать значение $T = 30$ время решения прогнозирующей задачи в 7.15 раз больше .

19. Рассмотрим подход 2:

    Как ожидалось из анализа программных решений, функции $z^0(t|x(\tau))$, $t \in [\tau, \tau+T]$, при всех τ являются возрастающими. Траектории замкнутой системы и значения управления стремятся к магистральным значениям. Это требование всегда выполняется при условии, что задача с подходом 2 имеет решение в позиции $(0, z_0)$.

    Следует отметить, что указанное условие является достаточно жестким.

    Экспериментально установлено, что при $T \leq 6$ решения задачи не существует.

    Таким образом, применение EMPC с использованием прогнозирующей задачи с терминальным ограничением-равенством имеет два недостатка.

20. В подходе 3 как и ожидалось участки убывания функций $z^0(t|x(\tau))$, $t \in [\tau, \tau + T]$, в сравнении с подходом 1 значительно сократились. Траектории замкнутой системы и значения управления стремятся к магистральным значениям.

21. Подведем итоги. В результате численных экспериментов продемонстрировано превосходство третьего подхода. Для него также предложен простой вариант выбора линейной терминальной стоимости. EMPC с терминальной стоимостью упрощает задачу оптимального управления с точки зрения численного решения, поскольку задачи без жестких ограничений-равенств проще с вычислительной точки зрения.