

3-ИЙ ОТЧЁТ ПО ПРАКТИКУМУ

Кязыми Кямран Искендер оглу

Баку — 2015

1 Постановка задачи

Рассматривается движение материальной точки в вертикальной плоскости в однородном поле сил тяжести и в однородной сопротивляющейся среде. Уравнения движения материальной точки в безразмерных переменных:

$$\begin{cases} \dot{x} = v \cos \theta \\ \dot{y} = v \sin \theta \\ \dot{v} = -f(v) - \sin \theta \end{cases} \quad (1)$$

С начальными условиями:

$$x(0) = x_0, \quad y(0) = y_0, \quad v(0) = v_0, \quad x(T) = x_T, \quad y(T) = y_T$$

$v(T)$ – свободен.

Целью уравнения является минимизация функционала $J = T \rightarrow \min_{\theta}$

2 Сведение задачи оптимального управления к краевой задаче. Принцип максимума Понтрягина.

Выпишем функции Понтрягина:

$$H = \psi_x v \cos \theta + \psi_y v \sin \theta + \psi_v (-f(v) - \sin \theta)$$

$$l = \lambda_{x0}x(0) + \lambda_{y0}y(0) + \lambda_{v0}v(0) + \lambda_{xT}x(T) + \lambda_{yT}y(T) + \lambda_0T$$

Применим к задаче оптимального управления (1) принцип максимума Понтрягина.

Необходимые условия оптимальности:

$$\begin{cases} \dot{\psi}_x = 0 \\ \dot{\psi}_y = 0 \\ \dot{\psi}_v = f'(v)\psi_v - \psi_x \cos \theta - \psi_y \sin \theta \end{cases} \quad (2)$$

а) Условие трансверсальности

$$\left\{ \begin{array}{l} \psi_x(0) = \frac{\partial l}{\partial x(0)} = \lambda_{x0} \\ \psi_y(0) = \frac{\partial l}{\partial y(0)} = \lambda_{y0} \\ \psi_v(0) = \frac{\partial l}{\partial v(0)} = \lambda_{v0} \\ \psi_x(T) = -\frac{\partial l}{\partial x(T)} = -\lambda_{xT} \\ \psi_y(T) = -\frac{\partial l}{\partial y(T)} = -\lambda_{yT} \\ \psi_v(T) = 0 \end{array} \right. \quad (3)$$

так как $v(T)$ свободен.

б) условие оптимальности по управлению

$$H(\theta) = \cos \theta \cdot \psi_x v + \sin \theta \cdot (\psi_y v - \psi_v) \hat{\theta} = \arg \max H(\theta) \quad (4)$$

$$\begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{pmatrix} \uparrow \uparrow \begin{pmatrix} \psi_x v \\ \psi_y v - \psi_v \end{pmatrix}$$

$$\rho = \sqrt{(\psi_x v)^2 + (\psi_y v - \psi_v)^2}$$

$$\cos \theta = \frac{\psi_x v}{\rho} \quad \sin \theta = \frac{\psi_y v - \psi_v}{\rho}$$

в) условие стационарности

$$H(T) = \frac{\partial l}{\partial T} = 1$$

3 Краевая задача на минимум

На основе принципа максимума Понтрягина решение задачи оптимального управления (1) сводится к решению краевой задачи. По условиям нормировки положим $\lambda_0 = 1$. Тогда:

$$\left\{ \begin{array}{l} \dot{x} = \frac{v^2 \psi_x}{\rho} \\ \dot{y} = \frac{v^2 \psi_y - v \psi_v}{\rho} \\ \dot{v} = -f(v) - \frac{\psi_y v - \psi_v}{\rho} \\ \dot{\psi}_v = f'(v) \psi_v - \frac{v \psi_x^2}{\rho} - \frac{v \psi_y^2 - \psi_y \psi_v}{\rho} \end{array} \right. \quad (5)$$

$$x(0) = x_0, \quad y(0) = y_0, \quad v(0) = v_0, \quad x(T) = x_T, \quad y(T) = y_T, \quad \psi_v(T) = 0.$$

$$H(T) = 1 \implies H(0) = 1$$

$$\Downarrow$$

$$\psi_x v \frac{\psi_x v}{\rho} + \frac{(\psi_y v - \psi_v)^2}{\rho} + \psi_v f(v) = 1$$

$$\rho + \psi_v f(v) = 1 \implies$$

4 Численное решение краевой задачи методом стрельбы.

Краевая задача решается численно методом стрельбы. В качестве параметров пристрелки выбираются недостающие для решения задачи Коши значения:

$\vec{\beta} := (\psi_x(0), \psi_y(0), \psi_v(0), T)$. Задаются эти значения каким-либо образом и решается задача Коши на отрезке $[0, T]$.

$$\begin{cases} x(T)[\vec{\beta}] - x_T = 0, \\ y(T)[\vec{\beta}] = 0, \\ \psi_v(T)[\vec{\beta}] = 0, \\ \{\rho(T) - \psi_v(T)f(v)(T)\}[\vec{\beta}] - 1 = 0 \end{cases}$$

решается численно методом Ньютона, с использованием формул Исаева-Сонина с нормировкой Фидоренко. Для $\vec{\beta} = (1, 1, 1, 5)$, т.е. $\psi_x(0) = 1, \psi_y(0) = 1, \psi_v(0) = 1, T = 5$, получаем следующие результаты:

Таблица 1.

$x(0)$	0.0000000000000000
$x(T)$	0.2202447746680990
$y(0)$	10.0000000000000000
$y(T)$	6.0309331715847536
$v(0)$	0.0000000000000000
$v(T)$	0.9927347427368552
$\psi_x(0)$	1.0000000000000000
$\psi_x(T)$	1.0000000000000000
$\psi_y(0)$	1.0000000000000000
$\psi_y(T)$	1.0000000000000000
$\psi_v(0)$	1.0000000000000000
$\psi_v(T)$	274.0343481176872729

Решение задачи Коши методом Рунге-Кутты. $T = 5$

Таблица 2: Оценка погрешности и сходимости

t	$y_1 - y_2$	$y_2 - y_3$	$\frac{y_1 - y_2}{y_2 - y_3}$
0.02	-0.00000000000000020	-0.00000000000000000	256.1303113052976528
2.50	-0.0000000118522555	-0.0000000001257662	94.2403861665936518
5.00	-0.0000000252649097	-0.0000000002367332	106.7231418330321731

Таблица 3: Оценка глобальной погрешности

t	$\varepsilon = 10^{-7}$	$\varepsilon = 10^{-9}$	$\varepsilon = 10^{-11}$
0.02	0.0000017732318516	0.0000000023979381	0.0000000000450373
2.50	0.0000017732318516	0.0000021110934715	0.00000000016140584
5.00	0.0000709603385270	0.0003815495214947	0.00000000568919248

Таблица 4: Отношение глобальных погрешностей

t	$\frac{\delta_1}{\delta_2}$	$\frac{\delta_2}{\delta_3}$
0.02	28.8349099212118922	53.2433344656183465
2.50	30.6210728326810582	35.8778057114952205
5.00	33.6130727915563696	37.1070846894302591

По условиям краевой задачи $\psi_v(T) = 0$. Используя метод продолжения решения по параметру, экспериментально была достигнута точка 0 с точностью до 10^{-9} методом Ньютона за 9 итераций:

Таблица 5.

$x(0)$	0.0000000000000000
$x(T)$	0.0727930732377216
$y(0)$	10.0000000000000000
$y(T)$	6.0309331715847652
$v(0)$	0.0000000000000000
$v(T)$	0.9927347427368546
$\psi_x(0)$	1.0000000000000000
$\psi_x(T)$	0.0338084007206934
$\psi_y(0)$	1.0000000000000000
$\psi_y(T)$	-1.0067509158113541
$\psi_v(0)$	1.0000000000000000
$\psi_v(T)$	-0.0000000015582136

Решение краевой задачи методом стрельбы. $T = 5, x_T = 0.0727930732377$

Содержание

1	Постановка задачи	2
2	Сведение задачи оптимального управления к краевой задаче. Принцип максимума Понтрягина.	2
3	Краевая задача на минимум	3
4	Численное решение краевой задачи методом стрельбы.	4