

# Optymalna strategia podawania leku

Tomasz Kanas

31 sierpnia 2020

## 1 Sformułowanie problemu

→ rob. ki [2][3] gdzie nowotwór  
potrzebuje zregenerowania

Celem pracy jest znalezienie strategii podawania leku, przy leczeniu nowotworu, pozwalającej osiągnąć możliwie największą skuteczność terapii. W tym celu skorzystamy z modelu przedstawionego w pracy [1]. Model ten przedstawia rozwój nowotworu w czasie w zależności od dawkowania leku,  $g(t)$ , za pomocą równania różniczkowego: ✓

$$\begin{aligned} V_1'(t) &= \lambda_1 V_1 F\left(\frac{V_1 + \alpha_{12} V_2}{K}\right) - \beta_1 V_1 g(t), \\ V_2'(t) &= \lambda_2 V_2 F\left(\frac{V_2 + \alpha_{21} V_1}{K}\right) - \beta_2 V_2 g(t), \\ K'(t) &= -\mu K + (V_1 + V_2) - d(V_1 + V_2)^{2/3} K - \beta K g(t) \end{aligned} \quad (1)$$

dla  $t \in [0, T]$ , z warunkami początkowymi

$$V_1(0) = V_{10}, \quad V_2(0) = V_{20}, \quad K(0) = K_0 \quad (2)$$

gdzie  $F(x) = -\ln(x)$ ,  $0 \leq g(t) \leq g_{\max}$ , oraz

$$\lambda_1, \lambda_2, \alpha_{12}, \alpha_{21}, \beta_1, \beta_2, \beta, \mu, d, V_{10}, V_{20}, K_0 \geq 0$$

są zadanymi parametrami.

Funkcja  $V_1(t)$  modeluje liczbę komórek guza podatnych na lek w momencie  $t$ ,  $V_2(t)$  liczbę komórek guza odpornych na lek, a  $K(t)$  jest parametrem nazwanym w pracy „unaczynieniem”. Zauważmy, że rozwiązania  $V_1, V_2, K$  zależą od wyboru funkcji  $g$ , którą nazywamy sterowaniem. W tym modelu wartość  $g(t)$  ma interpretację jako wielkość dawki leku w czasie  $t$ . ✓

Zadanie z [1] polega na znalezieniu funkcji  $g : [0, T] \rightarrow [0, g_{\max}]$  oraz  $V_1, V_2, K : [0, T] \rightarrow (0, \infty)$  spełniających (1), oraz minimalizujących funkcjonal:   
→ definiuje funkcję

$$J(g, V_1, V_2, K) = \int_0^T V_1(t) + V_2(t) dt + \omega \int_0^T G\left(\frac{V_2(t) - V_1(t)}{\epsilon}\right) dt \quad (3)$$

gdzie

$$G(x) = \frac{1 + \tanh(x)}{2} \quad \omega, \epsilon > 0$$

Problem ten w literaturze nazywa się problemem optymalnego sterowania.

## 1.1 Problem wyjściowy

Zdefiniujmy teraz formalnie problem oraz uprośćmy notację.

**Problem 1.** Znaleźć funkcję kawałkami ciągłą

$$g : [0, T] \rightarrow [0, g_{\max}]$$

i funkcję

$$y = (y_1, y_2, y_3)^T : [0, T] \rightarrow (0, \infty)^3$$

spełniające równanie różniczkowe:

$$\begin{aligned} \dot{y}(t) &= f(t, y, g) \\ y(0) &= y_0 = (y_{10}, y_{20}, y_{30})^T \end{aligned} \quad (4)$$

oraz minimalizujące funkcjonal

$$J(g, y) = \int_0^T y_1(t) + y_2(t) dt + \omega \int_0^T G\left(\frac{y_2(t) - y_1(t)}{\epsilon}\right) dt \quad (5)$$

gdzie  $f = (f_1, f_2, f_3)^T$  jest określone wzorem

$$\begin{aligned} f_1(t, y, g) &= \lambda_1 y_1 F\left(\frac{y_1 + \alpha_{12} y_2}{y_3}\right) - \beta_1 y_1 g(t), \\ f_2(t, y, g) &= \lambda_2 y_2 F\left(\frac{y_2 + \alpha_{21} y_1}{y_3}\right) - \beta_2 y_2 g(t), \\ f_3(t, y, g) &= -\mu y_3 + (y_1 + y_2) - d(y_1 + y_2)^{2/3} y_3 - \beta y_3 g(t) \end{aligned} \quad (6)$$

Przez funkcję kawałkami ciągłą określoną na odcinku rozumiemy funkcję o skończonej liczbie punktów nieciągłości. Jako, że o funkcji  $f$  zakładamy tylko kawałkami ciągłość, należy doprecyzować co rozumiemy przez (4). Załóżmy, że punktami nieciągłości  $f$  są  $\xi_1, \dots, \xi_n$ , wtedy (4) oznacza ciąg ~~sekwencję~~ równań różniczkowych postaci

$$\begin{aligned} \dot{y}|_{(\xi_i, \xi_{i+1})}(t) &= f|_{(\xi_i, \xi_{i+1})}(t, y, g) \\ y(\xi_i) &= \lim_{t \rightarrow \xi_i^-} y(t) \end{aligned} \quad \text{gdzie } i \in \{0, \dots, n\}, \quad \xi_0 = 0, \quad \xi_{n+1} = T \quad (7)$$

Zwróćmy jeszcze uwagę na fakt, że funkcja  $F(x) = -\ln(x)$  posiada osobliwość w 0, więc prawa strona (6) nie jest dobrze zdefiniowana dla  $y_1(t) = y_2(t) = 0$ , a obliczenia w których argumenty  $F$  są bliskie 0 mogą być obciążone dużymi błędami numerycznymi. Podobnie we wzorze (6) występuje dzielenie przez  $y_3$ , więc dla  $y_3(t) = 0$  prawa strona (4) także nie jest dobrze określone.

## 1.2 Problem przybliżony

Wyznaczenie rozwiązania problemu optymalnego sterowania w postaci jawnego wzoru rzadko kiedy jest możliwe. Z tego powodu zdecydujemy się na szukanie rozwiązania przybliżonego.

Rozwiązanie problemu 1 przybliżymy rozwiązaniem pewnego problemu optymalizacji skończonej wymiarowej. W tym celu ustalimy siatkę dyskretyzacji przedziału  $[0, T]$ :

$$0 = t_0 < t_1 < \dots < t_{n-1} < t_n = T \quad (8)$$

Interpolacja w trzech w osobnej linii: te same reguły, co w przypadku, gdy równanie byłoby w jednej linii (\$\dots\$) z tekstem. A więc jeśli trzeba, sterujemy przecinkami i kropkami

Możemy teraz przybliżać sterowanie  $g$  za pomocą splajnu opartego na punktach  $t_i$ . Dla prostoty ograniczymy się do splajnów stopnia 0 i 1. Ostatecznie przybliżone sterowanie  $\hat{g}$  ma postać:

$$\hat{g}(t) = g_i \text{ gdy } t \in [t_i, t_{i+1}) \quad (\text{sterowanie kawałkami stałe}) \quad (9)$$

lub albo

$$\hat{g}(t) = \frac{(t_{i+1} - t)g_i + (t - t_i)g_{i+1}}{t_{i+1} - t_i} \text{ gdy } t \in [t_i, t_{i+1}) \quad (\text{sterowanie kawałkami liniowe}) \quad (10)$$

i jest jednoznacznie zdefiniowane przez wartości  $g_i$  dla  $i = 0, \dots, n$ . Te wartości będą optymalizowanymi zmiennymi.

Korzystając z przybliżonej funkcji sterowania, przybliżymy rozwiązanie  $y$  równania różniczkowego (4). Użyjemy do tego metody Rungego-Kutty rzędu  $r$  ze stałym krokiem długości  $h$ , wtedy przybliżone rozwiązanie  $\hat{y}(t) \approx y(t)$  w punkcie  $t = t_n + (m+1)h$  dla  $m = 0, \dots, \frac{t_{n+1} - t_n}{h} - 1$  wyraża się przez:

$$\begin{aligned} k_1 &= f(t_n + mh, \hat{y}(t_n + mh), \hat{g}), \\ k_l &= f(t_n + c_l h, \hat{y}(t_n + mh) + h \sum_{i=1}^{l-1} a_{li} k_i, \hat{g}), \quad l = \dots \\ \hat{y}(t_n + (m+1)h) &= \hat{y}(t_n + mh) + h \sum_{i=1}^r b_i k_i, \end{aligned} \quad (11)$$

na każdym odcinku  $[t_n, t_{n+1}]$

gdzie  $c_l, a_{li}, b_i$  są stałymi zależnymi od wybranej metody.

Zostało już tylko przybliżyć funkcjonal celu (5). Zapiszmy go w postaci

$$J(y) = \int_0^T j(y(t)) dt, \quad (12)$$

gdzie

$$j(y) = y_1 + y_2 + \omega G \left( \frac{y_2 - y_1}{\epsilon} \right). \quad (13)$$

Wtedy ogólny wzór na kwadraturę ze stałym krokiem  $h$  przybliżającą (12) to

$$Q(\hat{y}) = h \sum_{i=0}^N \alpha_i j(\hat{y}(ih)), \quad (14)$$

gdzie  $N = \frac{T}{h}$ , a  $\alpha_i$  są stałymi zależnymi od wybranej kwadratury.

Zatem możemy zdefiniować przybliżoną funkcję celu jako funkcję  $g_1, \dots, g_n$ :

$$\hat{J}(g_1, \dots, g_n) = Q(\hat{y}), \quad (15)$$

ponieważ  $\hat{y}$  jest jednoznacznie wyznaczony przez  $\hat{g}$  za pomocą (11), a  $\hat{g}$  jest wyznaczone jednoznacznie przez  $g_1, \dots, g_n$ . Podsumowując, problem przybliżony to:

**Problem 2.** Znaleźć  $g_1, \dots, g_n$  minimalizujące

$$\hat{J}(g_1, \dots, g_n) \quad (16)$$

i spełniające

$$\forall_{i \in \{1, \dots, n\}} 0 \leq g_i \leq g_{\max} \quad (17)$$

Jest to problem optymalizacji nieliniowej z ograniczeniami i istnieją implementacje metod pozwalających uzyskać przybliżone rozwiązanie tego problemu. To podejście do numerycznego problemu optymalnego nazywa się „direct single shooting” i występuje np. w [2] i [5].

### 1.3 Alternatywne podejście

Innym popularnym podejściem jest „direct collocation”. W tym podejściu zaczyna się, tak samo jak powyżej, od dyskretyzacji czasu:

$$0 = t_0 < t_1 < \dots < t_n = T$$

Następnie zarówno sterowanie jak i stan układu przybliża się splajnem opartym na punktach  $t_i$ . Dzięki temu sterowanie jest jednoznacznie wyznaczone przez wartości  $g_i = \hat{g}(t_i)$ , natomiast stan układu przez wartości  $y_i = \hat{y}(t_i)$ . Celem jest, tak samo jak powyżej, sprowadzenie problemu do problemu optymalizacji nieliniowej z ograniczeniami. Aby móc to zrobić należy znaleźć warunki jakie wartości  $y_i$  muszą spełniać, aby układ spełniał w przybliżeniu równanie

$$\dot{y}(t) = f(t, y(t), g(t))$$

Aby znaleźć te warunki przybliża się całkę z powyższego równania za pomocą pewnej kwadratury. Dla przykładu ustalmy kwadraturę trapezową. Wtedy dostajemy równanie przybliżone

$$\int_{t_i}^{t_{i+1}} \dot{y}(t) dt = \int_{t_i}^{t_{i+1}} f(t, y(t), g(t)) dt$$
$$y_{i+1} - y_i \simeq \frac{1}{2}(t_{i+1} - t_i)(f(t_{i+1}, y_{i+1}, g(t_{i+1})) - f(t_i, y_i, g(t_i)))$$

Należy być jasno  
wskazać, że tym razem  
RRZ traktuje się jako  
dodatkowe ograniczenie

Ograniczenia występujące w sformułowaniu oryginalnego problemu można zwykle bez problemu przekształcić na ograniczenia na  $g_i$  oraz  $y_i$ . Przybliżony funkcjonal celu definiuje się, jako numeryczne przybliżenie oryginalnego funkcjonału celu zastosowane do przybliżonego stanu  $\hat{y}$  i sterowania  $\hat{g}$ . " = " i dodaje

Podejście to jest dokładnie opisane w [3], występuje też w [2] i [5].

do tych na "≤".  
W ten sposób RRZ (dyskretna) trafia  
explicitnie do ograniczenia rozpręż

### 1.4 Plan rozwiązania

Aby obliczyć wynik problemu przybliżonego skorzystamy ze środowiska MATLAB/Octave wraz z dostarczonym z nim optymalizatorem problemu optymalizacji nieliniowej z ograniczeniami (FMINICON). W tym celu zaimplementujemy przejście od problemu optymalnego sterowania. Aby poprawić złożoność czasową optymalizacji i tym samym umożliwić stosowanie gęstszej siatki dyskretyzacji, obliczymy gradient przybliżonej funkcji celu. Będziemy też musieli znaleźć odpowiednią siatkę dyskretyzacji i punkt startowy dla optymalizatora.

## 2 Implementacja

Optymalizator FMINICON wymaga dostarczenia funkcji do optymalizowania, czyli w naszym przypadku funkcji  $\hat{J}$ , oraz ograniczeń, czyli w naszym przypadku jedynie (17). Domyślnie optymalizator wyznacza gradient za pomocą różnic skończonych, co wymaga uruchomienia funkcji celu liniowo wiele razy względem liczby parametrów. Aby poprawić wydajność optymalizacji zaimplementujemy liczenie gradientu przybliżonej funkcji celu ze względu na parametry  $g_1, \dots, g_n$ .

Zauważmy, że znalezienie dobrego wyniku będzie wymagało zapewne wielokrotnego wywołania naszej funkcji celu przez optymalizator, więc zależy nam aby funkcja celu liczyła się możliwie szybko.

Lepsza wydajnościowo implementacja pozwoli też na większe zagęszczenie siatki dyskretyzacji i tym samym wzrost dokładności aproksymacji.

Jedną z praktyk pozwalającą poprawić wydajność programów w środowiskach MATLAB i Octave jest tak zwana wektoryzacja. Polega ona na zastępowaniu pętli operacjami na wektorach. Korzysta to z faktu, że wiele funkcji w tych środowiskach można wywołać z wektorem parametrów, zamiast pojedynczego parametru i zwracają one wtedy wektor wyników, oraz wykonują się znacznie szybciej niż gdyby wywołać je wielokrotnie w pętli. Z tego powodu będziemy korzystać z tej techniki gdzie to tylko możliwe.

Aby sprowadzić problem optymalnego sterowania do problemu optymalizacji nieliniowej musimy obliczyć przybliżone sterowanie (9) lub (10), przybliżyć rozwiązanie równania różniczkowego (11) a następnie za pomocą uzyskanego rozwiązania obliczyć kwadraturę (14) przybliżającą funkcję celu (3). Ponadto chcemy obliczyć gradient funkcji celu, co będzie wymagało policzenia pochodnej każdego z wymienionych wzorów względem parametrów  $g_i$ .

## 2.1 Sterowanie

Jedynym problemem przy implementacji przybliżonego sterowania (9) lub (10) jest znalezienie indeksu  $i$  takiego, że  $t \in [t_{i-1}, t_i)$ . Użyjemy do tego funkcji *lookup*, która wydajnie znajduje żądany indeks korzystając z wyszukiwania binarnego.

Aby policzyć gradient przybliżonego sterowania  $\hat{g}$  ze względu na parametry  $g_1, \dots, g_n$  należy zróżniczkować równanie (9) lub (10):

$$\frac{\partial \hat{g}}{\partial g_i}(t) = \begin{cases} 1 & \text{gdy } t \in [t_{i-1}, t_i) \\ 0 & \text{w.p.p.} \end{cases} \quad (18)$$

~~lub albo~~

$$\frac{\partial \hat{g}}{\partial g_i}(t) = \begin{cases} \frac{t_i - t}{t_i - t_{i-1}} & \text{gdy } t \in [t_{i-1}, t_i) \\ \frac{t - t_i}{t_{i+1} - t_i} & \text{gdy } t \in [t_i, t_{i+1}) \\ 0 & \text{w.p.p.} \end{cases} \quad (19)$$

Implementacja powyższych wzorów jest standardowa, znajdowanie odpowiedniego indeksu  $i$  odbywa się tak samo, jak przy liczeniu wartości przybliżonego sterowania.

Zarówno funkcja *lookup* jak i pozostałe operacje wykorzystywane do policzenia przybliżonego sterowania i jego gradientu są zwektoryzowane, w szczególności środowiska MATLAB i Octave umożliwiają wektorowe indeksowanie, więc nasza implementacja sterowania i gradientu też jest zwektoryzowana.

## 2.2 Równanie różniczkowe

Aby przybliżyć rozwiązanie równania (1) należy zaimplementować funkcję  $f(t, y, g)$ , a następnie bezpośrednio zaimplementować odpowiednią metodę Rungego-Kutty (11). Wzory te implementuje się bezpośrednio.

Liczenie pochodnych  $\frac{\partial \hat{y}}{\partial g_i}$  polega na zróżniczkowaniu wzorów (11):

$$\begin{aligned}\frac{\partial k_1}{\partial g_i} &= D_f \cdot \frac{\partial \hat{y}}{\partial g_i}(t_n + mh) + \frac{\partial f}{\partial g_i}(t_n + mh, \hat{y}(t_n + mh), \hat{g}) \\ \frac{\partial k_l}{\partial g_i} &= D_f \cdot \left( \frac{\partial \hat{y}}{\partial g_i}(t_n + mh) + h \sum_{j=1}^{l-1} a_{lj} \frac{\partial k_j}{\partial g_i} \right) + \frac{\partial f}{\partial g_i}(t_n + mh, \hat{y}(t_n + mh), \hat{g}) \\ \frac{\partial \hat{y}}{\partial g_i}(t_n + (m+1)h) &= \frac{\partial \hat{y}}{\partial g_i}(t_n + mh) + h \sum_{j=1}^r b_j \frac{\partial k_j}{\partial g_i}\end{aligned}\quad (20)$$

gdzie

$$D_f = \left[ \frac{\partial f_i}{\partial y_j} \right]_{i,j=1,\dots,3}(t_n + ah, \hat{y}(t_n + mh), \hat{g}) \quad (21)$$

Wzory na elementy macierzy  $D_f$  pominiemy, liczy się je i implementuje standardowo.

Nasza implementacja umożliwia też przekazanie wektora punktów w czasie jako argumentu. W takim przypadku w trakcie iteracji będzie spamiętywać wyliczone wartości w tych punktach. Dla wygody założymy, że punkty podane będą w kolejności rosnącej, oraz odległości między sąsiednimi punktami będą podzielne przez długość kroku  $h$ .

## 2.3 Funkcja celu

Przybliżoną funkcję celu (14) można zaimplementować za pomocą iloczynu skalarnego:

$$Q(\hat{y}) = h(\alpha_0, \dots, \alpha_N) \cdot j(\hat{y}(0, h, 2h, \dots, T))^T \quad (22)$$

*czy tak zapisany iloczyn to czasem nie macierz? zależy, czy 'h' i 'j' są podane, czy pozostawione.*

W implementacji w Octave korzystamy ze zwektoryzowanej implementacji funkcji  $\hat{y}$ . Implementacja funkcji  $j$  też jest zwektoryzowana, ponieważ środowisko dostarcza nam zwektoryzowaną funkcję  $\tanh$ , a pozostałe operacje wektoryzują się naturalnie.

Gradient funkcji celu możemy zaimplementować jako mnożenie wektora przez macierz:

$$\left[ \frac{\partial J}{\partial g_i} \right]_{i=0,\dots,n} = (h(\alpha_0), \dots, h(\alpha_N)) \cdot \left[ \frac{\partial j(\hat{y}(hi))}{\partial g_k} \right]_{i=0,\dots,N, k=1,\dots,n} \quad (23)$$

*nie orz.*

gdzie

$$\frac{\partial j(y(t))}{\partial g_i} = \frac{\partial y_1(t)}{\partial g_i} + \frac{\partial y_2(t)}{\partial g_i} + \omega G' \left( \frac{y_2(t) - y_1(t)}{\epsilon} \right) \frac{\frac{\partial y_2(t)}{\partial g_i} - \frac{\partial y_1(t)}{\partial g_i}}{\epsilon}, \quad G'(x) = \frac{1}{2 \cosh^2(x)} \quad (24)$$

## 3 Eksperymenty

W eksperymentach użyjemy wartości parametrów podanych w wyjściowej pracy ??:

$t_0 = 0$	$\lambda_1 = 0.192$	$g_{\max} = 3$
$T = 200$	$\lambda_2 = 0.192$	$\epsilon = 0.01$
$V_{10} = 20$	$\beta_1 = 0.15$	$d = 0.00873$
$V_{20} = 280$	$\beta_2 = 0.1$	$\mu = 0$
$K_0 = 650$	$\beta = 0.05$	

Wartości parametrów  $\alpha_{12}$ ,  $\alpha_{21}$ ,  $\omega$  nie zostały ustalone w pracy, jedyne co jest ustalone to

$$\alpha_{12} < \alpha_{21} \quad 0 < \omega \leq 2000 \quad \leftarrow \text{moje } \omega \text{ przekazywałem przed de sig to malarce?}$$

więc zbadamy problem dla 2 arbitralnie wybranych zestawów wartości tych parametrów:

1.	$\alpha_{12} = 0.1$	$\alpha_{21} = 0.15$	$\omega = 1000$
2.	$\alpha_{12} = 0.5$	$\alpha_{21} = 0.75$	$\omega = 2000$

Do przybliżania rozwiązania równania (4) będziemy korzystać z metody Rungego-Kutty 4-tego rzędu, ponieważ daje ona dobrą dokładność, a liczenie wartości funkcji  $f$  nie jest zbyt kosztowne. Długość kroku obierzemy na  $h = 0.1$ , co daje 2000 kroków na całym przedziale  $[t_0, T]$ . Wartości stałych  $c_l$ ,  $a_{li}$ ,  $b_i$  z wzoru (11) podane na tabeli Butchera:

0				
$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{2}$			
$\frac{1}{2}$	0	$\frac{1}{2}$		
1	0	0	1	
	$\frac{1}{6}$	$\frac{1}{3}$	$\frac{1}{3}$	$\frac{1}{6}$

zauważyć, że nie zawsze?

napisać, że  $h$  jest takie samo w kwadraturze i w met. R-K.

Do przybliżania funkcjonału celu (3) użyjemy kwadratury trapezów. Kwadratura (14) wyraża się więc przez:

$$Q(\hat{y}) = h \left( \frac{1}{2} (j(\hat{y}(0)) + j(\hat{y}(T))) + \sum_{i=1}^{N-1} j(\hat{y}(ih)) \right) \quad (26)$$

Do eksperymentów użyte zostało środowisko Octave. Optymalizator FMINICON na tym środowisku umożliwia użycie jednego z dwóch algorytmów do optymalizacji nieliniowej: lm\_feasable, lub sqp. Jedną z różnic między tymi algorytmami jest to, że lm\_feasable zachowuje ograniczenia w trakcie optymalizacji, natomiast sqp wymusza ograniczenia jedynie na koniec procesu optymalizacji. W eksperymentach przetestowane zostały oba z tych algorytmów.

tu symulacja

### 3.1 Zbiór testowy

Aby móc zbadać wpływ różnych czynników na ostateczny wynik nasz zbiór testowy będzie zawierał

- Zestawy parametrów

~~1.~~  
~~2.~~

- Algorytmy

~~lm\_feasable~~ oznaczany w skrócie lm  
~~sqp~~

- Metody dyskretyzacji

Stała (18), czyli wykorzystujące splajny kawałkami stałe, zob. (18)

lepiej oznaczać up. "P<sub>0</sub>"

↓ "P"

– Liniowa (19), cyfry ... itd.

• Siatki dyskretyzacji *sterowania*

- ~~$S_4$~~ : Stała krok=4  $t_n = 4n$
  - ~~$S_1$~~ : Stała krok=1  $t_n = n$
  - ~~$S_{0.5}$~~ : Stała krok=0.5  $t_n = 0.5 \cdot n$
- $S_\tau$  – jednorodne, z krokiem  $\tau$ , więc  $t_n = \tau \cdot n$   
ograniczamy się do  $\tau \in \{0.5, 1, 4\}$ .*

–  $N_{sr}$ : Niejednorodna, gęstsza w środku  $t_n = \begin{cases} n & \text{if } n \leq 25 \\ 25 + 0.1 \cdot (n - 25) & \text{if } 25 < n \leq 525 \\ 75 + (n - 525) & \text{if } n > 525 \end{cases}$

–  $N_{kon}$ : Niejednorodna, gęstsza na końcach  $t_n = \begin{cases} 0.5 \cdot n & \text{if } n \leq 100 \\ 50 + (n - 50) & \text{if } 100 < n \leq 200 \\ 150 + 0.5 \cdot (n - 200) & \text{if } n > 200 \end{cases}$

• Kroki dyskretyzacji ( $h$ ) *h metody R-K rozróżnianie (4).*

- ~~0.5~~
- ~~0.1~~
- ~~0.02~~

*Ograniczamy się do  $h \in \{0.02, 0.1, 0.5\}$*

• Sterowania startowe *(ozn. "start" w tabelach z wynikami)*

- $g_0$ :  $g \equiv 0$
- $g_3$ :  $g \equiv g_{\max} = 3$
- $g_{0,0.4}$ :  $g = 0.4 \cdot \mathbb{1}_{[42.5, T]}$
- $g_{0,0.55}$ :  $g = 0.55 \cdot \mathbb{1}_{[42.5, T]}$
- $g_{3,0,0.5}$ :  $g = g_{\max} \cdot \mathbb{1}_{[0, 10]} + 0.5 \cdot \mathbb{1}_{[50, T]}$

*} może lepiej zapisać uniwersalnym  
zbiorem i być zdanie objaśnienie  
(lub  
rys.)*

Jako, że zbiór ten jest duży, wykorzystamy jedynie niektóre testy. Przeprowadzimy kilka eksperymentów, każdy eksperyment będzie przeprowadzony na podzbiorze zbioru testowego, wybranym tak, aby zaprezentować wpływ konkretnego parametru na wyniki.

## 3.2 Wyniki eksperymentów

Wartości funkcji celu są duże, więc dla zwiększenia czytelności będziemy podawać wartości dla  $10^{-5} \hat{J}$  zaokrąglone do 2 miejsc po przecinku.

### 3.2.1 Test poprawności liczenia gradientu

Pierwszy eksperyment ma na celu zaprezentowanie poprawności implementacji obliczania gradientu funkcji celu. Aby to sprawdzić porównamy naszą implementację, z domyślną implementacją przybliżającą gradient za pomocą różnic skończonych. Obliczanie wyników metodą domyślną wymaga wiele czasu, więc eksperyment obejmie tylko jeden przypadek, opisany na Tabeli 1.

*→ dostępna w `functcon`.*



*moje lepiej "aprox"?*

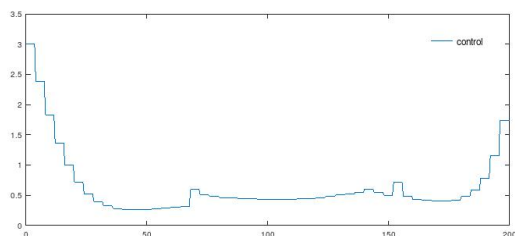
Gradient	Parametry	algorytm	dyskret.	siatka	$h$	start	wynik	#iteracji	#wywołań $\hat{J}$
<del>FD nie</del>	1.	lm	<del>stała <math>P_0</math></del>	$S_4$	0.1	$g_0$	3.26	20	38
<del>ug tak</del>	1.	lm	<del>stała <math>P_0</math></del>	$S_4$	0.1	$g_0$	3.25	20	37

*moje lepiej "aprox"?*

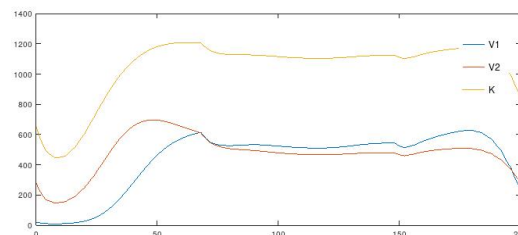
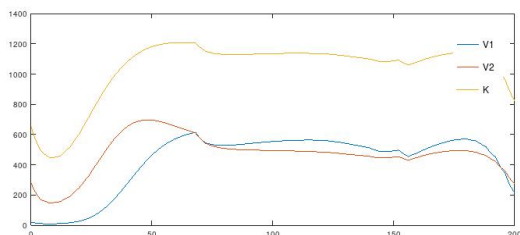
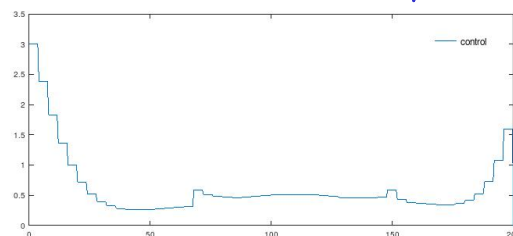
rozdz. 2.1 i 2.2

Tabela 1: Test implementacji gradientu

(a) Rozwiązanie przy użyciu różnic skończonych



(b) Rozwiązanie z liczeniem gradientu



Rysunek 1: Rozwiązania dla przypadku testowego

Jak widzimy na Tabeli 1 i Rysunku 1, rozwiązania uzyskane obiema metodami są prawie identyczne, a nasza implementacja osiągnęła minimalnie lepszy wynik. Daje nam to dużą dozę pewności o poprawności naszej implementacji liczenia gradientu.

Warto tu jeszcze dodać, że liczba wywołań  $\hat{J}$  podana na Tabeli 1 nie uwzględnia wywołań potrzebnych do oszacowania gradientu metodą różnic skończonych. Aby policzyć pochodną dla jednego parametru potrzeba raz dodatkowo wywołać  $\hat{J}$ , więc jednorazowe policzenie gradientu wymaga tylu wywołań ile jest parametrów (w tym przypadku 51). Gradient jest liczony w każdej iteracji co daje łącznie  $20 \cdot 51 = 1020$  dodatkowych wywołań  $\hat{J}$ . Inną wadą przybliżania gradientu metodą różnic skończonych są błędy. Zauważmy, że w okolicy punktu przecięcia się krzywych  $y_1$  i  $y_2$  wartość i pochodna wyrażenia  $G((y_2(t) - y_1(t))/\epsilon) = \frac{1+\tanh(x)}{2}$  zmienia się bardzo szybko w czasie, co powoduje znaczne błędy przy zbyt dużym kroku metody różnic skończonych.

### 3.2.2 Parametry 1.

Wyniki dla parametrów 1. są dość jednoznaczne. Najlepszym znalezionym rozwiązaniem jest  $g \equiv g_{\max} = 3$ , które zaprezentowano na Rysunku 2. Wszystkie testy zaczynające z tego sterowania zbiegły do niego po jednej iteracji, co możemy zaobserwować na Tabeli 2. Widzimy też z tej tabeli, potrzeba

*na górnym w tabeli są inne niż w opisie - dla "start" pokazatem pętlę jak to uzupełnić w rozdz. 3.1.*

*lepiej opisać tych obszarów policzyć  $\|G - G_{FD}\|$  i zobaczyć, czy maleje, gdy krok FD maleje...*

*podobne to nieznane. są dwa, może je nazwać, np. CC i DC?*

Parametry	algorytm	dyskret.	siatka	$h$	start	wynik	#iteracji	#wywołań $\hat{J}$
1.	$lm$	stała	$S_1$	0.1	$g_0$	2.2	3	8
1.	$lm$	stała	$S_1$	0.1	$g_3$	2.14	1	2
1.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_0$	2.19	3	8
1.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_3$	2.14	1	2
1.	$lm$	stała	$N_{kon}$	0.1	$g_0$	2.64	9	14
1.	$lm$	stała	$N_{kon}$	0.1	$g_3$	2.14	1	2
1.	$lm$	liniowa	$S_1$	0.1	$g_0$	2.21	2	7
1.	$lm$	liniowa	$S_1$	0.1	$g_3$	2.14	1	2
1.	$lm$	liniowa	$S_{0.5}$	0.1	$g_0$	2.21	2	7
1.	$lm$	liniowa	$S_{0.5}$	0.1	$g_3$	2.14	1	2
1.	$lm$	liniowa	$N_{kon}$	0.1	$g_0$	2.66	2	7
1.	$lm$	liniowa	$N_{kon}$	0.1	$g_3$	2.14	1	2
1.	$sqp$	liniowa	$S_{0.5}$	0.1	$g_0$	2.14	9	10

Tabela 2: Eksperymenty z parametrami 1. dla różnych uporządkowań... [czego?]

że testy korzystające z siatki niejednorodnej wypadają zauważalnie gorzej od pozostałych, algorytm  $sqp$  jest jedynym który zbiegł z zerowego sterowania do sterowania optymalnego. Różnice między pozostałymi metodami są nieznaczne.

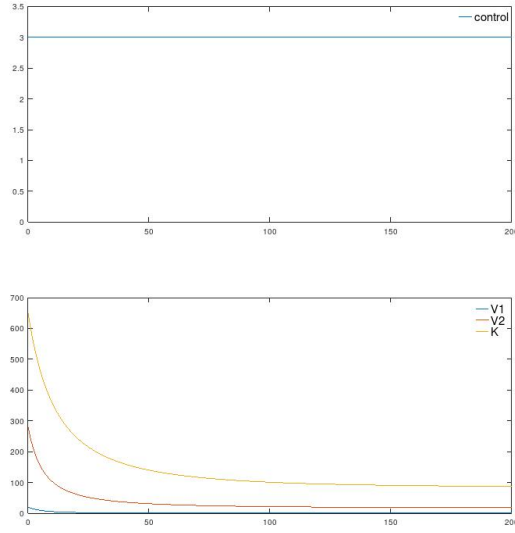
Jako, że najlepsze znalezione rozwiązanie dla tych parametrów jest dość proste, w dalszych eksperymentach skupimy się na parametrach 2.

### 3.2.3 Metoda dyskretyzacji

Parametry	algorytm	dyskret.	siatka	$h$	start	wynik	#iteracji	#wywołań $\hat{J}$
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_0$	3.11	20	40
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_{0,0.4}$	2.76	20	42
2.	$lm$	liniowa	$S_{0.5}$	0.1	$g_0$	2.99	20	42
2.	$lm$	liniowa	$S_{0.5}$	0.1	$g_{0,0.4}$	2.76	20	40
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_0$	3.3	18	205
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_{0,0.4}$	2.75	10	123
2.	$sqp$	liniowa	$S_{0.5}$	0.1	$g_0$	3.28	9	105
2.	$sqp$	liniowa	$S_{0.5}$	0.1	$g_{0,0.4}$	2.75	10	136

Tabela 3: Eksperymenty badające metodę dyskretyzacji

Porównując odpowiednie wartości Tabeli 3, możemy zaobserwować, że dla sterowania startowego  $g_0$ , dyskretyzacja liniowa osiąga zauważalnie lepsze rezultaty niż dyskretyzacja stała. Dla algorytmu  $lm$  zastosowanie dyskretyzacji liniowej poprawiło wyniki, natomiast dla algorytmu  $sqp$  zmniejszyło zarówno liczbę iteracji jak i liczbę wywołań prawie dwukrotnie. Gdy punkt startowy to  $g_{0,0.4}$ , to obie dyskretyzacje osiągają prawie identyczne rezultaty, a wręcz dyskretyzacja stała wymaga minimalnie mniejszej liczby wywołań funkcji celu.



Rysunek 2: Rozwiązanie dla parametrów 1.

### 3.2.4 Siatka dyskretyzacji

Parametry	algorytm	dyskret.	siatka	$h$	start	wynik	#iteracji	#wywołań $\hat{J}$
2.	$lm$	stała	$S_1$	0.1	$g_0$	3.09	20	40
2.	$lm$	stała	$S_1$	0.1	$g_{0,0.4}$	2.81	20	40
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_0$	3.11	20	40
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_{0,0.4}$	2.76	20	42
2.	$lm$	stała	$N_{sr}$	0.1	$g_0$	3.02	20	40
2.	$lm$	stała	$N_{sr}$	0.1	$g_{0,0.4}$	2.77	20	39
2.	$sqp$	stała	$S_1$	0.1	$g_0$	3.16	14	164
2.	$sqp$	stała	$S_1$	0.1	$g_{0,0.4}$	4.07	24	85
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_0$	3.3	18	205
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_{0,0.4}$	2.75	10	123
2.	$sqp$	stała	$N_{sr}$	0.1	$g_0$	3.39	15	172
2.	$sqp$	stała	$N_{sr}$	0.1	$g_{0,0.4}$	2.75	8	104

Tabela 4: Eksperymenty badające siatkę dyskretyzacji

Pierwszym wnioskiem na temat siatki dyskretyzacji który możemy wyciągnąć z Tabeli 4 jest to, że siatka dyskretyzacji nie ma zbyt dużego wpływu na końcowy wynik. Dla testów różniących się tylko siatką dyskretyzacji, różnica w wynikach dla algorytmu  $lm$  wyosi co najwyżej 0.09. Nie ma też istotnych różnic w liczbie iteracji ani liczbie wywołań  $\hat{J}$ . Dla algorytmu  $sqp$  siatka dyskretyzacji ma już większe znaczenie, różnice wynoszą nawet 0.23, pojawiają się też większe różnice w liczbie iteracji i wywołań  $\hat{J}$ .

Co ciekawe, dla startu  $g_0$  siatka  $S_1$  (czyli siatka o kroku 1) osiąga lepsze wyniki niż siatka  $S_{0.5}$ , ale przy starcie  $g_{0,0.4}$  gęstsza siatka osiąga już lepsze wyniki, choć różnice są bardzo niewielkie. Siatka  $N_{sr}$  (czyli siatka niejednorodna gęstsza na przedziale  $[25, 75]$ ), przy starcie  $g_0$ , osiąga najlepsze wyniki dla algorytmu  $lm$  oraz najgorsze dla algorytmu  $sqp$ .

Wyniki dla algorytmu  $sqp$  siatki  $S_1$  i startu  $g_{0,0.4}$  są podejrzanе. Wartość  $\hat{J}$  dla sterowania startowego  $g_{0,0.4}$  wynosi 30.1, więc jest lepsza niż wynik. Sprawdzenie wyników dla wywołań pośrednich ujawniło, że algorytm w trakcie optymalizacji osiągał wyniki podobne jak pozostałe testy dla tego sterowania startowego. Takie zachowanie byłoby teoretycznie możliwe dla tego algorytmu, ponieważ nie wymaga on spełnienia ograniczeń w trakcie optymalizacji, więc mógłby nie znaleźć lepszego punktu spełniającego ograniczenia. Jednakże punkt startowy spełnia ograniczenia, więc zachowanie takie wydaje się błędem optymalizatora.

### 3.2.5 Krok dyskretyzacji $h$

Parametry	algorytm	dyskret.	siatka	$h$	start	wynik	#iteracji	#wywołań $\hat{J}$
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.5	$g_0$	3.2	20	39
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.5	$g_{0,0.4}$	2.76	20	41
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_0$	3.11	20	40
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_{0,0.4}$	2.76	20	42
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.02	$g_0$	2.95	20	42
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.02	$g_{0,0.4}$	2.76	20	41
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.5	$g_0$	3.28	8	92
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.5	$g_{0,0.4}$	2.75	10	127
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_0$	3.3	18	205
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_{0,0.4}$	2.75	10	123
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.02	$g_0$	3.31	9	106
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.02	$g_{0,0.4}$	2.75	13	166

Tabela 5: Eksperymenty badające krok dyskretyzacji  $h$

Krok dyskretyzacji, jak wnioskujemy z Tabeli 5, dla algorytmu  $lm$  zachowuje się przewidywalnie, to znaczy im niższy, tym lepsze wyniki. Co ciekawe, dla algorytmu  $sqp$  zależność jest odwrotna, choć różnice w wynikach są dość nieznaczne (rzędu 0.03). Dla sterowania startowego  $g_{0,0.4}$  krok dyskretyzacji wydaje się nie mieć prawie żadnego wpływu na wynik. Można też zauważyć pewien wzrost liczby wywołań  $\hat{J}$  wraz ze spadkiem długości kroku.

### 3.2.6 Sterowanie startowe

Jak mogliśmy się już przekonać na poprzednich eksperymentach i co potwierdzają wyniki z Tabeli 6, dobór odpowiedniego sterowania startowego jest kluczowy.

Widzimy, że przy parametrach 2, podobnie jak przy parametrach 1, sterowanie  $g_3$  (czyli stałe równe  $3 = g_{\max}$ ) wydaje się być minimum lokalnym, ale w tym przypadku znacznie gorszym od pozostałych rezultatów. Najlepsze wyniki osiągane są dla sterowania startowego  $g_{0,0.55}$ . Widzimy też, że algorytm  $sqp$  osiąga ogólnie lekko lepsze wyniki niż algorytm  $lm$ , ale wymaga znacznie

Parametry	algorytm	dyskret.	siatka	$h$	start	wynik	#iteracji	#wywołań $\hat{J}$
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_0$	3.11	20	40
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_3$	4.07	1	2
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_{0,0.4}$	2.76	20	42
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_{0,0.55}$	2.72	20	42
2.	$lm$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_{3,0,0.5}$	2.85	20	41
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_0$	3.3	18	205
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_3$	4.07	1	2
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_{0,0.4}$	2.75	10	123
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_{0,0.55}$	2.71	10	130
2.	$sqp$	stała	$S_{0.5}$	0.1	$g_{3,0,0.5}$	2.81	100	1065

Tabela 6: Eksperymenty badające sterowanie startowe

większej ilości czasu. W szczególności zbiegnięcie algorytmu  $sqp$  dla sterowania  $g_{3,0,0.5}$  wymagało aż 100 iteracji i ponad 1000 wywołań funkcji  $\hat{J}$ .

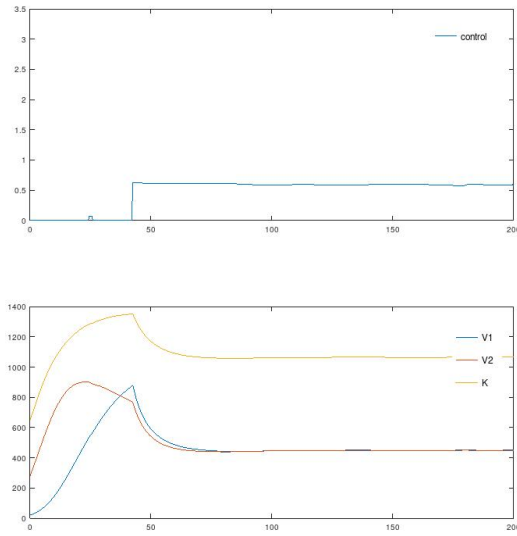
Najlepszy wynik to 2.71 i osiągnęliśmy go dla sterowania startowego  $g_{0,0.55}$  i algorytmu  $sqp$ . Zaprezentowany jest on na Rysunku 3.

## 4 Analiza i krytyka wyników

Jak widzimy, wyniki dla różnych rodzajów parametrów znacznie się różnią. Dokładniejsze przyjrzenie się funkcjonałowi celu (5) pozwala wyjaśnić takie zjawisko. Jak widzimy parametr  $\omega$  jest mnożony przez wartość drugiej całki. Zauważmy, że funkcja pod drugą całką jest gładkim przybliżeniem funkcji znaku wyrażenia  $y_2(t) - y_1(t)$ . W 2-gim zestawie parametrów parametr  $\omega$  jest znacznie większy niż w 1-szym, więc w tym przypadku druga całka ma większy wpływ na wynik funkcjonału. Jak przyjrzymy się rozwiązaniu z Rysunku 3, widzimy, że punkt nieciągłości znajduje się od razu po przecięciu się krzywych  $y_1$  i  $y_2$ , a po nim sterowanie ma taką wartość aby krzywe te były bardzo blisko siebie, ale przy zachowaniu  $y_2(t) - y_1(t) < 0$ . Wygląda więc na to, przy parametrach 2. bardziej opłaca się utrzymywać stan  $y_2(t) - y_1(t) < 0$ , natomiast przy parametrach 1. lepsze wyniki daje minimalizacja pierwszej całki, czyli pola pod  $y_1 + y_2$ . Możemy się też spodziewać, że wysokie wartości sterowania powodują zmniejszanie się zarówno  $y_1$  jak i  $y_2$ , ale od pewnej wartości sterowania  $y_1$  maleje szybciej niż  $y_2$ . Taka hipoteza zgadzałaby się z interpretacją  $y_1$  i  $y_2$  jako liczba komórek rakowych odpowiednio podatnych na działanie leku i odpornych na niego, a wartości sterowania jako dawki leku.

### 4.1 Krytyka wyników

Wszystkie wyniki które udało się osiągnąć są minimami lokalnymi. Jak już zauważyliśmy, wyniki były mocno zależne od punktu startowego, nawet w przypadku algorytmu  $sqp$ , który powinien szukać rozwiązania bardziej globalnie. Być może zastosowanie innych algorytmów optymalizacji nieliniowej umożliwiłoby szukanie rozwiązania w sposób mniej zależący od znalezienia dobrego punktu startowego.



Rysunek 3: Rozwiązanie dla parametrów 2.

Niejednorodna siatka dyskretyzacji jest metodą nierzadko pozwalającą na poprawę tempa zbieżności, ale nie udało się jej tu z sukcesem zastosować. Podobnie przybliżanie sterowania za pomocą splajnów wyższego rzędu też mogłoby poprawić tempo zbieżności. W literaturze rozwarza też metody automatyzacji znajdowania siatki dyskretyzacji i odpowiedniego rzędu dyskretyzacji. Przykładem jest tu praca [4]. Być może zastosowanie ich umożliwiłoby uzyskanie lepszych wyników.

Przypomnijmy jeszcze uwagę z początku pracy, że gdy  $y_1 = y_2 = 0$ , lub  $y_3 = 0$  to zadanie nie jest dobrze określone, a w przypadku gdy wartości te są bliskie zeru, mogą występować znaczne błędy numeryczne. W żadnym eksperymencie wartości  $y_1$  ani  $y_2$  nie były bliskie zeru. Minimalna wartość  $y_3$  z Rysunku 2 to 14.9, więc i ta nie jest zbyt bliska 0. Okazuje się jednak, że przy parametrach 2, w rozwiązaniu (4) dla sterowania stale równego  $g_{\max}$  minimalna wartość  $y_3$  wynosi ok. 0.02, więc ten eksperyment może być obciążony istotnym błędem numerycznym.

## Literatura

tutaj dodałam prace U. Foryś et al.  
(one déjà paru dans *Flodo* personnel.)

- [1] P. Bajger, M. Bodzioch, and U. Foryś. Overcoming acquired chemotherapy resistance: insights from mathematical modelling. *niepublikowany manuskrypt*.
- [2] M. Diehl and S. Gros. Numerical optimal control. <https://www.syscop.de/files/2017ss/NOC/script/book-NOCSE.pdf>, 2017. Accessed: 01-08-2020.
- [3] M. Kelly. An introduction to trajectory optimization: How to do your own direct collocation. *SIAM Review*, 59:849–904, 01 2017.
- [4] M. Patterson, W. Hager, and A. Rao. A ph mesh refinement method for optimal control. *Optimal Control Applications and Methods*, 36, 02 2014.
- [5] A. Rao. A survey of numerical methods for optimal control. *Advances in the Astronautical Sciences*, 135, 01 2010.