

# OTTIMIZZAZIONE NEI SISTEMI DI CONTROLLO 1

## COMPITO A

Esame 7 Settembre 2018

1. Si consideri il seguente problema di controllo ottimo

$$\min_u J(u) = \left\{ \frac{1}{2} \int_0^\infty (x_1(t)^2 + x_2(t)^2 + u(t)^2) dt \right\} \quad \text{s.t.} \quad \begin{cases} \dot{x}_1 &= -x_1 + 2x_1x_2 \\ \dot{x}_2 &= u + g(x_1, x_2) \end{cases} \quad (1)$$

- i) Determinare, motivando la risposta, una funzione continua  $g$  tale che la legge di controllo  $u^* = -x_2$  risulti la soluzione ottima di (1) [4 PUNTI]
- ii) Sostituendo la funzione  $g$  trovata in precedenza, determinare il costo della legge di controllo  $u^*$  a partire da  $x(0) = [1, -1]^\top$  [2 PUNTI]

2. Si consideri il seguente problema di controllo ottimo:

$$\min_u J(u) = \left\{ \frac{1}{2} \int_0^2 u(t)^2 dt + \frac{1}{2} x_1(2)^2 \right\}, \quad \text{s.t.} \quad \begin{cases} \dot{x}_1 &= -x_1 \\ \dot{x}_2 &= -2x_2 + u \end{cases} \quad (2)$$

Determinare il costo della soluzione ottima  $u^*$  di (2) a partire dalla condizione iniziale  $x(0) = [1 \ 1]^\top$ . [7 PUNTI]

3. Si consideri il seguente problema di controllo ottimo

$$\min_u J(u) = \left\{ \frac{1}{2} \int_0^\infty (2x_1(t)^2 + 4x_1(t)x_2(t) + 4x_2(t)^2 + u(t)^2) dt \right\} \quad \text{s.t.} \quad \begin{cases} \dot{x}_1 &= ax_1 + bx_2 \\ \dot{x}_2 &= x_1 + cx_2 + u \end{cases} \quad (3)$$

- i) Determinare valori dei parametri  $a$ ,  $b$  e  $c$  tali che le matrici  $K_0 = [-2 \ -1]$  e

$$P_0 = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

possano essere utilizzate per inizializzare l'algoritmo di Kleinman, verificando la correttezza del risultato. [4 PUNTI]

- ii) Determinare almeno una condizione iniziale  $x_0$  per la quale la legge di controllo  $u = -2x_1 - x_2$  abbia costo pari a 1. [2 PUNTI]

4. Dimostrare che l'equazione di Hamilton-Jacobi-Bellman fornisce condizioni necessarie di ottimalità [6 PUNTI]

5. Dare la definizione di gioco differenziale non-cooperativo a somma-zero e di equilibrio di Nash. Discutere i passaggi fondamentali per derivare le condizioni che forniscono un equilibrio di Nash. [6 PUNTI]