

Рассмотрим систему без переключений

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = f(x, t) + v(t); \\ x(t_0) = \mathcal{X}_0; \\ x(t) \in \mathbb{R}^n, v(s) \in L_1^n[t_0, t_1]; \\ v(t) \in Q(t), \forall t \in [t_0, t_1], Q(t) \text{--выпуклое ограниченное множество.} \end{cases} \quad (0.1)$$

Функция  $v(t)$  – неизвестная,  $f(x, t)$  – известная. Множество достижимости  $\mathcal{X}_1 = \mathcal{X}[t_1, t_0, \mathcal{X}_0]$  рассматривается как оценка места точек гарантированного попадания траекторий системы в момент  $t_1$ , это множество может быть пустым при некоторых условиях.

Рассмотрим отображение  $F$  в пространстве  $\Omega = \mathbb{R}^n$

$$F : 2^\Omega \rightarrow \Omega$$

Определим класс подмножеств некоторого множества  $X \subset \Omega$

$$\mathfrak{M}_F(X) \stackrel{\text{def}}{=} \{A \subset X \mid F(A) \neq \emptyset, \forall B \subset A : F(B) = \emptyset\}$$

то есть таких минимальных  $A$ , для которых  $F(A)$  непусто. Для краткости введем обозначение для любого класса подмножеств  $\mathfrak{K} \subseteq \mathfrak{M}_F(\Omega)$ :

$$[\mathfrak{K}] \stackrel{\text{def}}{=} \bigcup_{A \in \mathfrak{K}} A$$

Определим отображение

$$\mathcal{F}(X \subset \Omega) \stackrel{\text{def}}{=} \bigcup_{A \in \mathfrak{M}_F(X)} F(A)$$

Пусть для некоторой точки  $y \in \Omega$  существует не обязательно одно минимальное множество  $A, B \in \mathfrak{M}_F(\Omega) : F(A) = F(B) = y$ . Определим обратную по отношению к  $\mathcal{F}$  операцию

$$G : 2^\Omega \rightarrow 2^{2^\Omega}, G(M \subset \Omega) \stackrel{\text{def}}{=} \bigcup_{y \in M} \{A \in \mathfrak{M}_F(\Omega) \mid F(A) = y\},$$

то есть для некоторого  $M \subset \Omega : G(M) \subset \mathfrak{M}_F(\Omega)$  – является классом подмножеств, отображение  $F$  для любого подмножества из которого окажется в  $M$ . Кроме того,  $G(M)$  является максимальным набором подмножеств, удовлетворяющих этому условию, поскольку некоторому  $y \in M$  может удовлетворять несколько подмножеств и все они содержатся в  $G(M)$ . Тогда для каждого  $y \in M$  можно выбрать по одному соответствующему представителю из  $G(y)$  и полученный из этих представителей класс подмножеств  $\mathfrak{K}^\alpha(M) \subseteq G(M)$  также будет удовлетворять условию для  $M$ :

$$\bigcup_{A \in \mathfrak{K}^\alpha(M)} F(A) = M,$$

где  $\alpha \in \mathcal{A}$  – множество вариантов для составления таких классов подмножеств-представителей.

Выполнены вложения

$$\mathcal{X}_1 = \bigcup_{A \in \mathfrak{K}^\alpha(\mathcal{X}_1)} F(A) \subseteq \mathcal{F}([\mathfrak{K}^\alpha(\mathcal{X}_1)]) \subseteq \mathcal{F}([G(\mathcal{X}_1)])$$

Также справедливо и следующее

$$\forall y \in \mathcal{X}_1 \exists A \subseteq \mathcal{X}_0 : F(A) = y \Rightarrow \exists \mathfrak{K}^\alpha(\mathcal{X}_1) : \forall B \in \mathfrak{K}^\alpha : B \subseteq \mathcal{X}_0$$

Значит, существует класс представителей  $[\tilde{\mathfrak{K}}^\alpha(\mathcal{X}_1)] = \tilde{\mathcal{X}}_0 \subseteq \mathcal{X}_0$  такой, что  $\mathcal{F}(\tilde{\mathcal{X}}_0) = \mathcal{F}(\mathcal{X}_0)$

Более того, среди  $\tilde{\mathfrak{K}}^\alpha(\mathcal{X}_1)$  можно найти по крайней мере один класс представителей  $\exists \alpha^*, \mathfrak{N} = \tilde{\mathfrak{K}}^{\alpha^*}(\mathcal{X}_1)$ , обладающий свойством  $[\mathfrak{N}] \subset \mathcal{X}_0$  и такой, что

$$\mathcal{F}([\mathfrak{N}]) = \bigcup_{\forall A \in \mathfrak{N}} F(A) = \mathcal{X}_1$$

Действительно, если бы существовало такое множество  $B \subset [\mathfrak{N}] : \mathcal{F}(B) \setminus \mathcal{X}_1 \neq \emptyset$  то приходим к противоречию:  $\mathcal{X}_1 \subset \mathcal{F}([\mathfrak{N}]) \subseteq \mathcal{F}(\mathcal{X}_0) = \mathcal{X}_1$ .

Если  $\mathcal{F}(\mathcal{X}_0)$  – взять как операцию вычисления множества достижимости для некоторого начального  $\mathcal{X}_0$ , то обратная операция  $G(M)$  - это не совсем множество разрешимости, но  $[G(M)]$  является таковым.

Отождествим операцию поиска множества достижимости  $\mathcal{X}[t_1, t_0, \mathcal{X}_0]$  с этим отображением  $\mathcal{F}(\mathcal{X}_0)$ . Тогда для  $\mathcal{F}$  из свойств решения системы (0.1) справедливы следующие утверждения

- $A$ -выпуклые, ограниченные

- $\forall A, B \in \mathfrak{M}_F(\Omega), A \neq B \Rightarrow F(A) \neq F(B), \exists F^{-1}(x) = A \mid F(A) = x$

$\mathcal{X}_0 : \mathcal{F}(\mathcal{X}_0)$