Децентрализованное управление строем

Хасан Хафизов

6 июня 2017 г.

1 Механическая модель агента

Моделью агента является материальная точка с массой m. Закон движения:

$$\begin{cases}
m\ddot{x} = F_x \\
m\ddot{y} = F_y
\end{cases}$$

 $ec{F}$ — сила, действующая на агента, может включать в себя:

$$\vec{F} = \vec{u} + \vec{W} + \vec{F_{\text{\tiny TP}}}$$

Где \vec{u} — управляющее воздействие, \vec{W} — случайные помехи, $\vec{F_{\text{тp}}}$ — сила трения.

В предлагаемом мной алгоритме управления агентов можно разделить на два класса:

- интеллектуальный (мастер)
- управляемый (миньон)

Закон управления для этих двух типов агентов задаётся по-разному.

1.1 Мастер

Мастером является агент, для которого желаемый закон движения S_d задаётся оператором извне: это может быть записанная в память агента траектория, целевая позиция или скорость.

Фактически, этот агент ничего не знает о существовании других агентов в строю (миньонов). Его задача — выполнение поставленного закона движения, поэтому закон управления:

$$\vec{u} = \vec{u}(S_d)$$

Рассмотрим конкретный закон управления для движения по некоторой траектории $\vec{tr}(t)$:

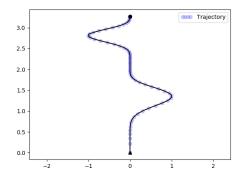
$$\vec{u}_{tr} = \vec{u}_{along} + \vec{u}_{across}$$

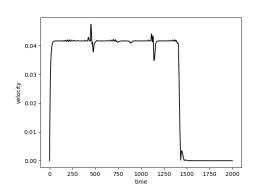
Закон управления состоит из двух частей. Первая \vec{u}_{along} отвечает за усилие вдоль траектории, вторая \vec{u}_{across} — поперёк. Направлением для \vec{u}_{along} служит направление вектора между текущим положением агента и следующей точкой траектории.

(Тут будет более подробно о том, как вычисляется следующая точка траектории. И о \vec{u}_{across} . Довольно интересно получилось)

Пример движения мастера по траектории, задаваемой параметрическим уравнением:

$$x(t) = \sin^7(x); \ y(t) = x^{\frac{2}{3}}$$





- (a) Заданная траектория и след движения мастера. Начало из точки (0,0)
- (b) Скорость движения мастера

Рис. 1: Движение мастера по заданной траектории. Расстояния на рисунках задаются в километрах, время в секундах.

1.2 Миньон

Миньон является ведомым агентом.