

УДК 517.97

ПРИБЛИЖЕННОЕ РЕШЕНИЕ ЗАДАЧИ УПРАВЛЕНИЯ ТЕПЛОВЫМИ ПРОЦЕССАМИ, ОПИСЫВАЕМЫМИ ФРЕДГОЛЬМОВО ИНТЕГРО-ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫМИ УРАВНЕНИЯМИ

А.К. Кадирибетова

Исследованы вопросы сходимости приближений решения задачи оптимизации при минимизации кусочно-линейного функционала.

Ключевые слова: оптимальный процесс; приближенное решение; кусочно-линейный функционал; сходимость.

APPROXIMATE SOLUTION OF THE CONTROL PROBLEM

OF THERMAL PROCESSES DESCRIBED BY FREDHOLM INTEGRO-DIFFERENTIAL EQUATIONS

A.K. Kadirimbetova

It is investigated the problems of convergence of the solution of the optimization problem at minimizing the piecewise-linear functional.

Key words: The optimal process; an approximate solution; piecewise linear functional; the convergence.

В работе [1] была рассмотрена задача оптимизации, где требуется минимизировать кусочно-линейный функционал

$$J[u(t)] = \int_0^1 [v(T, x) - \xi(x)]^2 dx + 2\beta \int_0^T |u(t)| dt, \beta > 0 \quad (1)$$

на множестве решений краевой задачи

$$v_t = v_{xx} + \lambda \int_0^T K(t, \tau) v(\tau, x) d\tau + g(t, x),$$

$$0 < x < 1, \quad 0 < t \leq T, \quad (2)$$

$$v(0, x) = \psi(x), \quad 0 < x < 1, \quad (3)$$

$$v_x(t, 0) = 0, \quad v_x(t, 1) + \alpha v(t, 1) = f[t, u(t)],$$

$$0 < t \leq T, \quad (4)$$

где $\xi(x) \in H(0,1)$ – заданная функция $v(t, x)$, $(t, x) \in Q = \{0 < x < 1, \quad 0 < t \leq T\}$ – описывает состояния управляемого процесса; ядро $K(t, \tau)$ – известная функция, определенная в квадрате $A = \{0 < t < T, \quad 0 < \tau < T\}$ и удовлетворяющая условию

$$\iint_{0,0}^{T,T} K^2(t, \tau) d\tau dt = K_0 < \infty;$$

$g(t, x) \in H(Q)$, $\psi(x) \in H(0,1)$, $f[t, u(t)] \in H(0,T)$ – заданные функции, причем функция $f[t, u(t)]$ не-

линейно зависит от функции управления $u(t) \in H(0,T)$ и по функциональной переменной $u(t)$ монотонна, т.е.

$$\frac{\partial f[t, u(t)]}{\partial u} \neq 0, \forall t \in [0, T]; \quad (5)$$

λ – параметр, постоянная $\alpha > 0$, T – фиксированный момент времени; $H(Y)$ – гильбертово пространство функций, определенных на множестве Y .

При исследовании этой задачи легко установить, что решение задачи оптимизации определяется в виде тройки $(u^0(t), v^0(t, x), J[u^0(t)])$, где

$$u^0(t) = \varphi[t, \bar{p}(t), \beta] \quad (6)$$

– оптимальное управление,

$$v^0(t, x) = \sum_{n=1}^{\infty} \left[\lambda \int_0^T R_n(t, s, \lambda) a_n^0(s) ds + a_n^0(t) \right] z_n(x), \quad (7)$$

где

$$a_n^0(t) = e^{-\lambda_n^2 t} \psi_n + \int_0^t e^{-\lambda_n^2(t-\tau)} (g_n(\tau) + z_n(1) f[\tau, u^0(\tau)]) d\tau$$

– оптимальный процесс,

$$J[u^0(t)] = \int_0^1 [v^0(T, x) - \xi(x)]^2 dx + 2\beta \int_0^T |u^0(t)| dt \quad (8)$$

– минимальное значение функционала.

Приближения оптимального управления (6) находим по формуле

$$u_m(t) = \varphi[t, p_m(t), \beta], \quad m = 1, 2, 3, \dots, \quad (9)$$

где $p_m(t)$ определяется из соотношений $p_m(t) = G[p_{m-1}(t)]$, $m = 1, 2, 3, \dots$, $G[\cdot]$ – известный оператор и удовлетворяет оценке

$$\|\tilde{p}(t) - p_m(t)\|_H \leq \frac{\gamma^m}{1-\gamma} \|G[p_0(t)] - p_0(t)\|_H,$$

$$\tilde{p}(t) = \lim_{m \rightarrow \infty} p_m(t).$$

В формулах (6) и (9) функция $\varphi(\cdot)$ – известная функция и по функциональной переменной $p(t)$ удовлетворяет условию Липшица:

$$\begin{aligned} & \|\varphi[t, p(t), \beta] - \varphi[t, \tilde{p}(t), \beta]\|_H \leq \\ & \leq \varphi_0(\beta) \|p(t) - \tilde{p}(t)\|_H, \quad \varphi_0(\beta) > 0. \end{aligned} \quad (10)$$

Далее, сходимость приближений оптимального управления следует из неравенства

$$\begin{aligned} & \|u^0(t) - u_m(t)\|_H = \|\varphi[t, \tilde{p}(t), \beta] - \\ & - \varphi[t, p_m(t), \beta]\|_H \leq \varphi_0(\beta) \|\tilde{p}(t) - p_m(t)\|_H \leq \\ & \leq \frac{\gamma^m}{1-\gamma} \varphi_0(\beta) \|G[p_0(t)] - p_0(t)\|_H, \quad \varphi_0(\beta) > 0, \end{aligned}$$

где $0 < \gamma < 1$, $p_0(t)$ – известная функция пространства $H(0, T)$.

Для оптимального процесса будем различать следующие приближения:

1) l – приближение оптимального процесса по резольвенте находим по формуле

$$v_l(t, x) = \sum_{n=1}^{\infty} \left[\lambda \int_0^T R_n^l(t, s, \lambda) a_n^0(s) ds + a_n^0(t) \right] z_n(x), \quad (11)$$

где $R_n^l(t, s, \lambda)$ – l -е приближение резольвенты $R_n(t, s, \lambda)$;

2) l, m – приближение оптимального процесса находим по формуле

$$v_l^m(t, x) = \sum_{n=1}^{\infty} \left[\lambda \int_0^T R_n^l(t, s, \lambda) a_n^m(s) ds + a_n^m(t) \right] z_n(x), \quad (12)$$

где

$$a_n^m(t) = e^{-\lambda_n^2 t} \psi_n + \int_0^t e^{-\lambda_n^2(t-\tau)} (g_n(\tau) + z_n(1) f[\tau, u_m(\tau)]) d\tau;$$

3) l, m, r – приближение оптимального процесса находим по формуле

$$v_l^{m,r}(t, x) = \sum_{n=1}^r \left[\lambda \int_0^T R_n^l(t, s, \lambda) a_n^m(s) ds + a_n^m(t) \right] z_n(x). \quad (13)$$

Непосредственными вычислениями доказываются следующие соотношения:

$$1. \quad \|v^0(t, x) - v_l(t, x)\|_H \leq C(\lambda) \left(|\lambda| \sqrt{\frac{K_0 T}{2\lambda_1^2}} \right)^{2l} \xrightarrow{l \rightarrow \infty} 0,$$

так как $|\lambda| \sqrt{\frac{K_0 T}{2\lambda_1^2}} < 1$, $C(\lambda) > 0$;

$$2. \quad \|v_l(t, x) - v_l^m(t, x)\|_H \leq \sqrt{2T \left(1 + \frac{\lambda^2 K_0 T}{(\sqrt{2\lambda_1^2} - |\lambda| \sqrt{K_0 T})^2} \right) \left(\frac{1}{\lambda_1^2} + \frac{1}{6} \right)}$$

$$f_0 \|u^0(t) - u_m(t)\|_H \xrightarrow{m \rightarrow \infty} 0, \quad \forall l = 1, 2, 3, \dots;$$

$$3. \quad \|v_l^m(t, x) - v_l^{m,r}(t, x)\|_H \leq C_0 \sum_{n=r+1}^{\infty} \frac{1}{(n-1)^2 \pi^2} \xrightarrow{r \rightarrow \infty} 0,$$

$$\forall l, m = 1, 2, 3, \dots, C_0 > 0,$$

как остаточный член сходящегося ряда.

Далее из соотношения

$$\begin{aligned} & \|v^0(t, x) - v_l^{m,r}(t, x)\|_H \leq \|v^0(t, x) - v_l(t, x) + v_l(t, x) - \\ & - v_l^m(t, x) + v_l^m(t, x) - v_l^{m,r}(t, x)\|_H \leq \|v^0(t, x) - v_l(t, x)\|_H \\ & + \|v_l(t, x) - v_l^m(t, x)\|_H + \\ & + \|v_l^m(t, x) - v_l^{m,r}(t, x)\|_H \xrightarrow{l, m, r \rightarrow \infty} 0 \end{aligned}$$

следует сходимость приближения $v_l^{m,r}(t, x)$, которое может быть использовано на практике к оптимальному процессу $v^0(t, x)$.

Относительно минимального значения функционала будем различать следующие приближения:

1) l – приближение минимального значения функционала, соответствующее процессу $v_l(t, x)$, находим по формуле

$$J_l[u^0(t)] = \int_0^1 \left[v_l(T, x) - \xi(x) \right]^2 dx + 2\beta \int_0^T |u^0(t)| dt; \quad (14)$$

2) l, m – приближение минимального значения функционала, соответствующее процессу $v_l^m(t, x)$, находим по формуле

$$J_l[u_m(t)] = \int_0^1 \left[v_l^m(T, x) - \xi(x) \right]^2 dx + 2\beta \int_0^T |u_m(t)| dt, \quad (15)$$

3) l, m, r – приближение минимального значения функционала, соответствующее процессу $v_l^{m,r}(t, x)$, находим по формуле

$$J_l^r[u_m(t)] = \int_0^1 \left[v_l^{m,r}(T, x) - \xi(x) \right]^2 dx + 2\beta \int_0^T |u_m(t)| dt. \quad (16)$$

Непосредственными вычислениями доказываются следующие соотношения:

1. $|J[u^0(t)] - J_l[u^0(t)]| \leq C_1 \|v^0(T, x) - v_l(T, x)\|_H \xrightarrow{l \rightarrow 0} 0,$
2. $|J_l[u^0(t)] - J_l[u_m(t)]| \leq C_2 \|v_l(t, x) - v_l^m(t, x)\|_H + C_3 \|u^0(t) - u_m(t)\| \xrightarrow{l, m \rightarrow 0} 0;$
3. $|J_l[u_m(t)] - J_l^r[u_m(t)]| \leq C_4 \|v_l^m(t, x) - v_l^{m,r}(t, x)\|_H \xrightarrow{l, m, r \rightarrow 0} 0,$

где C_1, C_2, C_3, C_4 – некоторые постоянные.

Далее из соотношения

$$|J[u^0(t)] - J_l^r[u_m(t)]| \leq |J[u^0(t)] - J_l[u^0(t)]| + |J_l[u^0(t)] - J_l[u_m(t)]| + |J_l[u_m(t)] - J_l^r[u_m(t)]| \leq$$

$$\leq |J[u^0(t)] - J_l[u^0(t)]| + |J_l[u^0(t)] - J_l[u_m(t)]| + |J_l[u_m(t)] - J_l^r[u_m(t)]| \xrightarrow{l, m, r \rightarrow 0} 0$$

следует сходимость приближения $J_l^r[u_m(t)]$, которое может быть использовано на практике к минимальному значению функционала $J[u^0(t)]$.

Литература

1. Керимбеков А.К., Кадириббетова А.К. Интегральное уравнение оптимального управления в задаче тепловым процессом, описываемым фредгольмово интегро-дифференциальным уравнением / А.К. Керимбеков, А.К. Кадириббетова // Матер. межд.научн.-практич.конф. “Информационные технологии: инновации в науке и образовании”. Бишкек, 2015. С. 178–182.