

УДК 519.6

ПОРЯДКОВАЯ РЕГУЛЯРИЗАЦИЯ В ЗАДАЧЕ ОПТИМАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ

© 2013 г.

А.Л. Калашников

Нижегородский госуниверситет им. Н.И. Лобачевского

allk123@yandex.ru

Поступила в редакцию 25.04.2013

Рассматривается задача оптимального управления в КВ-линеале с единицей. На основе метода Тихонова строится регуляризирующая последовательность. Приводятся условия её порядковой сходимости к оптимальному множеству управлений в КВ-линеале ограниченных элементов.

Ключевые слова: оптимальное управление, КВ-линеал, регуляризация, порядковая сходимость.

Введение

В работе рассматривается задача минимизации функционала при операторном и функциональных ограничениях на состояние x и управление u . Пространство управлений U здесь – КВ-линеал с единицей e . Отметим, что к такой постановке приводят многие задачи оптимального управления, в которых банахово пространство управлений является и полуупорядоченным пространством, например, задача оптимального управления для динамической системы с интегральными ограничениями и интегральным целевым функционалом, в которой $U = L_2^n[t_0, t_1]$, а за e берётся вектор-функция $e(t) = (1, 1, \dots, 1)^T$. Как известно [1], в КВ-линеале с единицей можно ввести КВ-линеал e -ограниченных элементов U_e . При этом из сходимости в U_e следует сходимость в U к тому же пределу, что означает более сильную метрику в U_e , чем в U . Если для оптимального множества U^0 управлений исходной задачи будет $U_e \cap U^0 \neq \emptyset$, то целесообразно строить минимизирующие последовательности, сходящиеся ко множеству U^0 в метрике U_e . В этом случае возможно сужение пространства управлений, например, до U_e . Так, при $U = L_2^n[t_0, t_1]$ подлинеал $U_e = L_\infty^n[t_0, t_1]$, и сходимость в U_e будет почти всюду равномерная. Но при замене пространства U на U_e возникает вопрос о корректности исходной задачи оптимизации в U_e . Это связано с тем, что хотя в U корректность может быть, но в более «узком» пространстве U_e она отсутствует [2]. Тем более подобное относится

к случаю, когда в U задача оптимизации некорректна. Для некорректных задач оптимизации разработаны методы регуляризации [2]. В настоящей работе на основе метода А.Н. Тихонова приведены условия порядковой сходимости в U_e регуляризирующей последовательности, а также e -ограниченности оптимальных управлений. Отметим, что такая усиленная (в порядковом смысле) регуляризация получена без стабилизатора.

Порядковая ограниченность оптимального множества

Рассматривается 0-задача: $g_0(x, u) \rightarrow \inf$,

$$F(x, u) = 0, g_j(x, u) \leq 0, x \in X, u \in U, j = \overline{1, n}.$$

Здесь операция $F: X \times U \rightarrow Z$, где X, Z – банаховы пространства, а U является КВ-линеалом с единицей e . Функционалы g_0, g_j и операция F класса C^1 определены на $X \times U$. В дальнейшем будем называть U пространством управлений, а X – пространством состояний. Пусть для всех $u \in U$ уравнение $F(x, u) = 0$ имеет единственное решение $x = x(u)$ класса C^1 . Такое, в частности, будет при выполнении условий теоремы о существовании неявной функции в банаховом пространстве. Тогда 0-задача сводится к задаче минимизации функционала $g_0(x(u), u)$ с ограничениями $g_j(x(u), u) \leq 0, j = \overline{1, n}, u \in U$. Очевидно, все функционалы $g_j(x(u), u)$ для $j = \overline{0, n}$ непрерывны и принадлежат классу C^1 на U . Предположим также, что $D \neq \emptyset$, где D – допустимое множество управлений в 0-задаче, и суще-

существует некоторое множество $S \subset U$, для которого $D \subset S$. Например, такое S может быть получено на основе одного из неравенств $g_j(x(u), u) \leq 0$.

Обозначим U^0 множество оптимальных управлений в 0-задаче, и пусть $U^0 \neq \emptyset$. Достаточные условия этого имеются, например, в [2]. Очевидно, для оптимального управления $u_0 \in U^0$ оптимальное состояние $x_0 = x(u_0)$.

Исходная 0-задача может быть некорректна в пространстве U или в более «узком» подпространстве U_e при наличии дополнительной информации об оптимальном управлении, в частности, его ограниченности. Поэтому здесь применимы методы регуляризации, например, метод А.Н. Тихонова [2] с его функцией $T_k(x(u), u) = g_0(x(u), u) + \alpha_k \omega(u)$ при $u \in U$ и $k \geq 1$, где функционал $\omega(u) \geq 0$ и принадлежит классу C^1 на U , а числовая последовательность $\alpha_k \rightarrow +0$. Введём k -задачи: $T_k(x(u), u) \rightarrow \inf$,

$$g_j(x(u), u) \leq 0, j = \overline{1, n}, u \in U.$$

Пусть, теперь, $g_j(x, u) = a_j(u) + b_j(x, u)$ для $j = \overline{0, n}$, где $a_j(u)$, $b_j(x, u)$ – некоторые функционалы класса C^1 на $X \times U$. Предположим также, что сопряженное пространство U^* является КВ-линеалом с единицей a . Введём U_a^* – КВ-линеал a -ограниченных элементов в U^* . Обозначим $\|\cdot\|_e$ норму в U_e , а $\|\cdot\|_a$ – норму в U_a^* . Их определение имеется в [1], и по [1] из сходимости последовательности в U_e следует её сходимость в U к тому же пределу. Аналогичное же относится и к U_a^* . Поэтому функционалы $g_j(x(u), u)$, $\omega(u)$, при $j = \overline{0, n}$ непрерывны в U , будут непрерывны и в U_e . Обозначим $|u|$ модуль элемента $u \in U$, а числом $d_0 - \inf$ в 0-задаче и $\{v_{k_m}\}$ – подпоследовательность последовательности $\{v_k\}$. Введем для $u \in U_e$ и множества $Q \subset U_e$ расстояние $\rho_e(u, Q) = \inf_{v \in Q} \|u - v\|_e$.

Лемма. Пусть последовательность $\{s_k\} \subset U_e$ и компактна в U_e , а любая её предельная точка $v \in Q \subset U_e$. Тогда $\lim_k \rho_e(s_k, Q) = 0$.

Доказательство. Так как $\rho_e(s_k, Q) \geq 0$, то $0 \leq \lim_k \rho_e(s_k, Q)$. По определению верхнего предела

существует $\{s_{k_m}\}$, для которой $\overline{\lim_k \rho_e(s_k, Q)} = \lim_{k_m} \rho_e(s_{k_m}, Q)$. В силу компактности $\{s_{k_m}\}$ считаем для удобства обозначения $\{s_{k_m}\}$ сходящейся к некоторой предельной точке $v = \lim_{k_m} s_{k_m}$ в U_e . На основе условия леммы $v \in Q$. Нетрудно установить неравенство: $\rho_e(s_{k_m}, Q) = \inf_{u \in Q} \|s_{k_m} - u\|_e \leq \|s_{k_m} - v\|_e$. Но $\lim_{k_m} \|s_{k_m} - v\|_e = 0$. Тогда $\lim_{k_m} \rho_e(s_{k_m}, Q) = 0$, и поэтому $\overline{\lim_k \rho_e(s_k, Q)} = \lim_{k_m} \rho_e(s_{k_m}, Q) = 0$. Поскольку $0 \leq \lim_k \rho_e(s_k, Q) \leq \overline{\lim_k \rho_e(s_k, Q)} = 0$, то получаем $\lim_k \rho_e(s_k, Q) = \overline{\lim_k \rho_e(s_k, Q)} = 0$. Отсюда $\lim_k \rho_e(s_k, Q) = 0$.

Лемма доказана.

Обозначим U_e^0 множество e -ограниченных оптимальных управлений u_0 в 0-задаче.

Теорема 1. Пусть 1) существуют числа $\mu, \gamma > 0$, для которых при $j = \overline{0, n}$ и всех $u \in S$ модули $|a'_{j,u}(0)| \leq \mu a$ и $|b'_{j,u}(x(u), u)| \leq \gamma a$; 2) существует линейный оператор $B > 0: U^* \rightarrow U$ с $0 < Ba < \beta e$ для некоторого числа $\beta > 0$ и такой, что при всех $u, v \in S$ для чисел $\lambda_j \geq 0$ с $\sum_{j=0}^n \lambda_j = 1$

будет $|u - v| \leq B |\varphi'_u(u, \bar{\lambda}) - \varphi'_u(v, \bar{\lambda})|$, где

$$\varphi(u, \bar{\lambda}) = \sum_{j=0}^n \lambda_j a_j(u) \text{ и вектор } \bar{\lambda} \in R^{n+1}.$$

Тогда $U_e^0 \neq \emptyset$ и $|u_0| \leq (\gamma + \mu)\beta e$, а любое $u_0 \in U_e^0$.

Доказательство. Введём функцию Лагранжа

$$L(x(u), u, \bar{\lambda}) = \sum_{j=0}^n \lambda_j (a_j(u) + b_j(x(u), u)).$$

Тогда по [3] для любого $u_0 \in U^0$ существуют множители

$$\lambda_j^0 \geq 0 \text{ с } \sum_{j=0}^n \lambda_j^0 = 1, \text{ для которых } L'_u(x(u_0), u_0,$$

$$\bar{\lambda}^0) = 0. \text{ Отсюда } \varphi'_u(u_0, \bar{\lambda}^0) = -\sum_{j=0}^n \lambda_j^0 b'_{j,u}(x(u_0), u_0).$$

Поскольку $u_0 \in S$, то по условию 1) $b'_{j,u}(x(u_0),$

$$u_0) \in U_a^*. \text{ Поэтому } \left(-\sum_{j=0}^n \lambda_j^0 b'_{j,u}(x(u_0), u_0) \right) \in U_a^*.$$

Тогда и $\varphi'_u(u_0, \bar{\lambda}^0) \in U_a^*$. На основе условия 1) получаем неравенства

$$|\varphi'_u(0, \bar{\lambda}^0)| \leq \sum_{j=0}^n \lambda_j^0 \times |a'_{j,u}(0)| \leq \left(\sum_{j=0}^n \lambda_j^0 \mu \right) a = \mu a$$

и

$$\begin{aligned} |\varphi'_u(u_0, \bar{\lambda}^0)| &\leq \sum_{j=0}^n \lambda_j^0 |b'_{j,u}(x(u_0), u_0)| \leq \\ &\leq \left(\sum_{j=0}^n \lambda_j^0 \gamma \right) a = \gamma a. \end{aligned}$$

Используя же условие 2) доказываемой теоремы, выводим неравенства

$$\begin{aligned} |u_0| &\leq B |\varphi'_u(u_0, \bar{\lambda}^0) - \varphi'_u(0, \bar{\lambda}^0)| \leq \\ &\leq B (|\varphi'_u(u_0, \bar{\lambda}^0)| + |\varphi'_u(0, \bar{\lambda}^0)|) \leq \left(\sum_{j=0}^n \lambda_j^0 (\gamma + \mu) \right) Ba. \end{aligned}$$

Но так как $0 < Ba < \beta e$ и $\sum_{j=0}^n \lambda_j^0 = 1$, то $|u_0| \leq (\gamma + \mu)\beta e$. Отсюда u_0 будет e -ограниченным. Таким образом, множество $U_e^0 \neq \emptyset$, и любое оптимальное $u_0 \in U_e^0$. Теорема 1 доказана.

Замечание 1. В теореме 1 приводятся условия, когда $U^0 \subset U_e$ и содержится в некотором порядковом отрезке, или e -ограниченность оптимальных управлений 0-задачи, а также условия локализации области поиска U^0 . Отсюда возможно построение минимизирующих последовательностей в более сильной метрике пространства U_e .

Обозначим $a_{0,k}(u) = a_0(u) + \alpha_k \omega(u)$. Тогда $T_k(x(u), u) = a_{0,k}(u) + b_0(x(u), u)$. Введём при $k \geq 1$ функции Лагранжа

$$L_k(x, u, \bar{\lambda}) = \lambda_0 \times T_k(x, u) + \sum_{j=1}^n \lambda_j g_j(x, u)$$

с $\bar{\lambda} = (\lambda_j)_{j=0}^n$ и

$$\theta_k(u, \bar{\lambda}) = \lambda_0 a_{0,k}(u) + \sum_{j=1}^n \lambda_j a_j(u),$$

$$p(x, u, \bar{\lambda}) = \sum_{j=0}^n \lambda_j b_j(x, u).$$

Очевидно,

$$L_k(x, u, \bar{\lambda}) = \theta_k(u, \bar{\lambda}) + p(x, u, \bar{\lambda}). \quad (1)$$

Теорема 2. Пусть выполнены условия теоремы 1 и 1) в любой k -задаче существует оптимальное управление u_k^0 ; 2) существует число $\eta > 0$, для которого при $j = \overline{0, n}$ и всех $u \in S$ модули $|a'_{0,k,u}(0)|, |a'_{j,u}(0)| \leq \eta a$; 3) существует

линейный оператор $C > 0: U^* \rightarrow U$ с $0 < Ca \leq \xi e$ для некоторого числа $\xi > 0$, такой, что при всех $u, v \in S$ и $\bar{\lambda} \in R^{n+1}$ с $\sum_{j=0}^n \lambda_j = 1$ и $\lambda_j \geq 0$ имеем неравенство

$$|u - v| \leq C |\theta'_{k,u}(u, \bar{\lambda}) - \theta'_{k,u}(v, \bar{\lambda})|.$$

Тогда I) $u_k^0 \in U_e$, и модуль $|u_k^0| \leq (\gamma + \eta)\xi e$; II) $\lim_k g_0(x(u_k^0), u_k^0) = d_0$, и $\{u_k^0\}$ — минимизирующая в 0-задаче; III) для всех $k \geq 1$ значение $\omega(u_k^0) \leq \inf_{u_0 \in U_0} \omega(u_0)$.

Доказательство. Поскольку условия теоремы 2 аналогичны условиям теоремы 1, то доказательство I) проводится также аналогично. Докажем II). Имеем неравенства:

$$\begin{aligned} d_0 &\leq g_0(x(u_k^0), u_k^0) \leq g_0(x(u_k^0), u_k^0) + \alpha_k \omega(u_k^0) = \\ &= T_k(x(u_k^0), u_k^0) \leq T_k(x(u_0), u_0) = \\ &= g_0(x(u_0), u_0) + \alpha_k \omega(u_0) = d_0 + \alpha_k \omega(u_0). \end{aligned} \quad (2)$$

Из (2) $d_0 \leq g_0(x(u_k^0), u_k^0) \leq d_0 + \alpha_k \omega(u_0)$. Тогда $\lim_k g_0(x(u_k^0), u_k^0) = d_0$ при $\alpha_k \rightarrow +0$, и $\{u_k^0\}$ будет минимизирующей в 0-задаче. Из (2) получаем $g_0(x(u_k^0), u_k^0) + \alpha_k \omega(u_k^0) \leq d_0 + \alpha_k \omega(u_0)$. Но $d_0 \leq g_0(x(u_k^0), u_k^0)$. Тогда $\alpha_k \omega(u_k^0) \leq \alpha_k \omega(u_0)$ и $\omega(u_k^0) \leq \omega(u_0)$. Отсюда $\omega(u_k^0) \leq \inf_{u_0 \in U_0} \omega(u_0)$. Тем самым установлена справедливость III), и теорема 2 доказана.

Теорема 3. Пусть выполнены условия теоремы 2, и для всякой $\{v_k\} \subset S$ и $j = \overline{0, n}$ последовательность $\{b'_{j,u}(x(v_k), v_k)\}$ компактна в U_a^* .

Тогда $\{u_k^0\}$ компактна в U_e , а любая её предельная точка $v \in U_e^0$.

Доказательство. Поскольку $\{u_k^0\} \subset S$, то на основе условия теоремы 3 получаем компактность $\{b'_{j,u}(x(u_k^0), u_k^0)\}$ в U_a^* . Согласно [3]

существуют $0 \leq \bar{\lambda}_k^0$ с $\sum_{j=0}^n \lambda_{j,k}^0 = 1$, для которых

$L'_{k,u}(x(u_k^0), u_k^0, \bar{\lambda}_k^0) = 0$. Отсюда $\theta'_{k,u}(u_k^0, \bar{\lambda}_k^0) = -p'_{k,u}(x(u_k^0), u_k^0, \bar{\lambda}_k^0)$. Так как $0 \leq \lambda_{j,k}^0 \leq 1$, то трудно установить компактность $\{-p'_{k,u}(x(u_k^0), u_k^0, \bar{\lambda}_k^0)\}$ в U_a^* , а с ней и компактность $\{\theta'_{k,u}(u_k^0, \bar{\lambda}_k^0)\}$ в U_a^* . Обозначим $w_k = \theta'_{k,u}(u_k^0, \bar{\lambda}_k^0)$.

Тогда $\{w_k\} \subset U_a^*$ и компактна в U_a^* . На основе неравенства условия 3) теоремы 2 получаем $|u_k^0 - u_m^0| \leq C |w_k - w_m|$. Для компактности $\{u_k^0\}$

в U_e достаточно показать, что у всякой ее $\{u_{k_j}^0\}$ существует сходящаяся в U_e подпоследовательность. По компактности $\{w_k\}$ для $\{w_{k_j}\}$ существует $\{w_{k_{j_m}}\}$, сходящаяся в U_a^* , которая, очевидно, будет фундаментальной в U_a^* . Тогда для всякого числа $\varepsilon > 0$ существует такой номер N , что при всех $k_{j_m1}, k_{j_m2} \geq N$ получаем $|w_{k_{j_m1}} - w_{k_{j_m2}}| < \varepsilon a$. Следовательно, $|u_{k_{j_m1}}^0 - u_{k_{j_m2}}^0| \leq C |w_{k_{j_m1}} - w_{k_{j_m2}}| < \varepsilon C a < \varepsilon \xi e$, так как $0 < C a \leq \xi e$ для некоторого числа $\xi > 0$, что доказывает фундаментальность $\{u_{k_{j_m}}^0\}$ в U_e и, тем самым, ее сходимости в U_e . Таким образом, $\{u_k^0\}$ компактна в U_e , а все её предельные точки принадлежат U_e . Пусть v – любая предельная точка для $\{u_k^0\}$. Тогда существует $\{u_{k_m}^0\}$ с $\lim_{k_m} u_{k_m}^0 = v$ в U_e . По непрерывности функционалов $a_j(u)$, $b_j(x(u), u)$ в U_e при $j = \overline{0, n}$ получаем при $k_m \rightarrow \infty$ сходимости

$$\begin{aligned} a_j(u_{k_m}^0) &\rightarrow a_j(v), \\ b_j(x(u_{k_m}^0), u_{k_m}^0) &\rightarrow b_j(x(v), v). \end{aligned}$$

Так как $g_j(x, u) = a_j(u) + b_j(x, u)$, то $g_j(x(u_{k_m}^0), u_{k_m}^0) \rightarrow g_j(x(v), v)$. Но поскольку верны неравенства $g_j(x(u_{k_m}^0), u_{k_m}^0) \leq 0$ при $j = \overline{1, n}$, то в пределе $g_j(x(v), v) \leq 0$. Следовательно, любая предельная точка v – допустимое управление в 0-задаче.

По теореме 2 $\{u_k^0\}$ – минимизирующая в 0-задаче. Тогда $\{u_{k_m}^0\}$ – тоже минимизирующая. Из непрерывности функционала $g_0(x(u), u)$ и $\lim_{k_m} u_{k_m}^0 = v$ в КВ-линеале U_e получаем $\lim_{k_m} g_0(x(u_{k_m}^0), u_{k_m}^0) = d_0$. Но $\lim_{k_m} g_0(x(u_{k_m}^0), u_{k_m}^0) = g_0(x(v), v)$. Отсюда $g_0(x(v), v) = d_0$. Так как предельная точка v является e -ограниченным допустимым управлением в 0-задаче, то v будет оптимально в ней. Следовательно, $v \in U_e^0$. Теорема 3 доказана.

Порядковая сходимость регуляризирующей последовательности

Теорема 4. Пусть 1) выполнены условия теоремы 3; 2) для всех $k \geq 1$ существует $v_k \in D$ при $(v_k - u_k^0) \in U_e$ и $\|v_k - u_k^0\|_e \leq \delta_k$, где $\delta_k \rightarrow +0$.

Тогда А) последовательность $\{v_k\} \subset U_e$, компактна в U_e , а любая её предельная точка $v \in U_e^0$; В) $\lim_k \rho_e(u_k^0, U_e^0) = \lim_k \rho_e(v_k, U_e^0) = 0$; С) $\lim_k g_0(x(v_k), v_k) = d_0$.

Доказательство. По теоремам 2, 3 $u_k^0 \in U_e$ и $\{u_k^0\}$ компактна в U_e , а любая её предельная точка $u \in U_e^0 \neq \emptyset$. Из условия 2) теоремы 4 $(v_k - u_k^0) \in U_e$ и $\|v_k - u_k^0\|_e \leq \delta_k$ с $\delta_k \rightarrow +0$. Тогда $\{v_k\} \subset U_e$ и $\lim_k \|v_k - u_k^0\|_e = 0$. Отсюда $\{v_k\}$ компактна в U_e , а все её предельные точки v совпадают с предельными для $\{u_k^0\}$. Тогда $v \in U_e^0$, и тем самым А) доказано.

Используя А) и применяя лемму для случаев $s_k = u_k^0$ и $s_k = v_k$ для множества $Q = U_e^0$, получаем $\lim_k \rho_e(u_k^0, U_e^0) = \lim_k \rho_e(v_k, U_e^0) = 0$, что и доказывает В).

По доказанному в А) последовательность $\{v_k\} \subset U_e$ и компактна в U_e , а любая её предельная точка $v \in U_e^0$. Тогда для v существует $\{v_{k_j}\}$ с $\lim_{k_j} v_{k_j} = v$ в U_e , а по [1] $\lim_{k_j} v_{k_j} = v$ и в U . Из непрерывности функционала $g_0(x(u), u)$ получаем $g_0(x(v), v) = \lim_{k_j} g_0(x(v_{k_j}), v_{k_j})$. Но так как по А) $v \in U_e^0$, то $g_0(x(v), v) = d_0$. Отсюда имеем компактность последовательности $\{g_0(x(v_k), v_k)\}$ и, как нетрудно установить, число d_0 есть ее единственный частичный предел. Следовательно, $\lim_k g_0(x(v_k), v_k) = d_0$. Таким образом, верно С), и теорема 4 доказана.

Замечание 2. Приближение v_k можно получить каким-либо методом минимизации. Из теоремы 4 получаем усиленную регулярность в U_e минимизирующей $\{u_k^0\}$. Тогда с учетом терминологии [2] такую регулярность в U_e можно назвать e -регулярностью.

Рассмотрим минимизацию функционала $\omega(u)$ на U_0 . Введём число $\omega_n = \inf_{u \in U_0} \omega(u)$. Поскольку $\omega(u) \geq 0$, то существует $\omega_n \geq 0$. Определим ω -нормальное решение $u_n^0 \in U_0$ как $\omega(u_n^0) = \omega_n$. Если же $u_n^0 \in U_e^0$, то u_n^0 назовем ω_e -нормальным решением, а $U_{e,n}^0$ – множеством ω_e -нормальных решений.

Теорема 5. Пусть выполнены условия теоремы 4. Тогда $U_{e,n}^0 \neq \emptyset$, и любая предельная в U_e точка последовательностей $\{u_k^0\}, \{v_k\}$ принадлежит $U_{e,n}^0$, и

$$\lim_k \rho_e(u_k^0, U_{e,n}^0) = \lim_k \rho_e(v_k, U_{e,n}^0) = 0.$$

Доказательство. Согласно теоремам 3, 4 $\{u_k^0\}, \{v_k\}$ компактны в U_e , а любая их предельная точка принадлежит U_e^0 . Пусть u_p – любая предельная точка для $\{u_k^0\}$. Тогда существует $\{u_{k_m}^0\}$, такая, что $\lim_{k_m} u_{k_m}^0 = u_p$ в U_e . Поскольку по [1] из сходимости в U_e следует сходимость в U , то существует $\lim_{k_m} u_{k_m}^0 = u_p$ в U . Из непрерывности функционала $\omega(u)$ в U получаем $\lim_{k_m} \omega(u_{k_m}^0) = \omega(u_p)$. На основе заключения III) теоремы 2 $\omega(u_{k_m}^0) \leq \inf_{u_0 \in U_0} \omega(u_0)$. Тогда в пределе $\omega(u_p) \leq \inf_{u_0 \in U_0} \omega(u_0) = \omega_n$. На основе теоремы 3 $u_p \in U_e^0$. Отсюда $\omega(u_p) = \omega_n$. Следовательно, любая для $\{u_k^0\}$ предельная точка u_p будет e -ограниченным ω -нормальным решением. Поэтому $U_{e,n}^0 \neq \emptyset$, а $u_p \in U_{e,n}^0$. По условию теоремы 4 $\|u_k^0 - v_k\|_e \leq \delta_k$, где $\delta_k \rightarrow +0$. Тогда $\lim_k \|u_k^0 - v_k\|_e = 0$. По заключению А) теоремы 4 $\{v_k\} \subset U_e$ и компактна в U_e . Тогда нетрудно показать, что $\{v_k\}$ имеет такие же предельные точки, как и $\{u_k^0\}$. Отсюда все предельные точки для $\{v_k\}$ принадлежат $U_{e,n}^0$. Применяя лемму для случаев $s_k = u_k^0, s_k = v_k$ и множества $Q = U_{e,n}^0$, получаем $\lim_k \rho_e(u_k^0, U_{e,n}^0) = 0, \lim_k \rho_e(v_k, U_{e,n}^0) = 0$. Теорема 5 доказана.

Вышеизложенная теория порядковой регуляризации применима к 0-задаче оптимального управления:

$$g_0(x, u) = \int_{t_0}^{t_1} (a_0(u, t) + b_0(x, t)) dt \rightarrow \inf,$$

$$\dot{x} = A(x, t) + B(t)u, \quad x(t_0) = x_0, \quad t \in [t_0, t_1], \quad (3)$$

$$g_j(x, u) = \int_{t_0}^{t_1} (a_j(u, t) + b_j(x, t)) dt \leq 0, \quad j = \overline{1, N},$$

где состояние $x \in X = C([t_0, t_1], R^m)$, управление $u \in U = L_2^n[t_0, t_1]$, а все функции, входящие в задачу (3), достаточно гладкие. Здесь вектор-функция $e(t) = (1, 1, \dots, 1)^T$ является единицей e в KB-линеале $L_2^n[t_0, t_1]$. Функционал $\omega(u)$ можно взять, например, как $\omega(u) = \|u\|^2$ в $L_2^n[t_0, t_1]$. В работе [4] приведены условия на функции задачи (3), при которых применимы теоремы 1–5. В частности, это сведение дифференциальной задачи к интегральной форме, ограниченность по норме в $L_2^n[t_0, t_1]$ допустимого множества управлений и непрерывная дифференцируемость функционалов $\int_{t_0}^{t_1} a_j(u, t) dt$ и $\int_{t_0}^{t_1} b_j(x, t) dt$ при $j = \overline{0, N}$. Для $U = L_2^n[t_0, t_1]$ пространство $U_e = L_\infty^n[t_0, t_1]$. Поэтому сходимость регуляризующей последовательности будет в $L_\infty^n[t_0, t_1]$, то есть в более сильной метрике по сравнению с $L_2^n[t_0, t_1]$.

Список литературы

1. Вулих Б.З. Введение в теорию полуупорядоченных пространств. М.: Физматгиз, 1961. 407 с.
2. Васильев Ф.П. Методы оптимизации. М.: Факториал пресс, 2002. 824 с.
3. Кларк Ф. Оптимизация и негладкий анализ. М.: Наука, 1988. 280 с.
4. Калашников А.Л. Аппроксимация и ограниченность оптимального множества управлений для динамической системы // Вестник ННГУ. Математическое моделирование и оптимальное управление. 2003. Вып. 1(26). С. 138–141.

ORDINAL REGULARIZATION IN AN OPTIMAL CONTROL PROBLEM

A.L. Kalashnikov

An optimal control problem in a KB-lineal with unit e is considered. Based on the Tikhonov method, a regularizing sequence is built. The conditions of its order convergence to the set of optimal controls are given in the KB-lineal of e -limited elements.

Keywords: optimal control, KB-lineal, regularization, order convergence.