

Рубежный контроль 2

ЗАДАНИЕ 4

Пример 1. Используя метод динамического программирования найти оптимальные управления и траекторию, на которых функционал

$$Q = \sum_{i=0}^3 (x_1(i) + 3x_2(i) + u(i)) + x_1(4) + x_2(4)$$

достигает своего минимального значения для дискретной системы управления

$$\begin{cases} x_1(i+1) = x_1(i) + 2u(i) + 3x_2(i) \\ x_2(i+1) = 3x_1(i) - 2u(i) + x_2(i) \end{cases}$$

с начальными условиями

$$|x_1(0)| \leq 4, \quad x_2(0) = 4$$

с начальными условиями $|u(0)| \leq 4, |u(1)| \leq 4, |u(2)| \leq 4, |u(3)| \leq 4$.

Пример 2. Используя метод динамического программирования найти оптимальные управления и траекторию, для которых функционал

$$Q(u) = \frac{1}{2} \int_{t_0}^1 u^2(t) dt + \frac{1}{2} x_2^2(1),$$

где $t \in [t_0, 1]$, для системы

$$\begin{cases} \dot{x}_1(t) = x_2(t) \\ \dot{x}_2(t) = u(t) \end{cases}$$

с начальным условием

$$\begin{cases} x_1(t_0) = x_{10} \\ x_2(t_0) = x_{20} \end{cases}$$

достигает своего минимального значения.