

Оглавление

Часть первая	3
Введение	3
Постановка задачи	7
1.1. Техническое обоснование	9
1.2. Обзор методов решения задач	12
1.3. Разработка алгоритмов аппроксимации	18
1.3.1. Разработка алгоритмов перехода от непрерывного к линейному управлению	18
1.3.1.1. <i>Метод наименьших квадратов как основа разрабатываемых алгоритмов и его применение</i>	18
1.3.1.2. <i>Алгоритм перехода от непрерывного к линейному управлению на основе классического МНК</i>	23
1.3.1.3. <i>Алгоритм перехода от непрерывного к линейному управлению на основе кратного МНК</i>	25
1.3.1.4. <i>Алгоритм перехода от непрерывного к линейному управлению на основе усредненного МНК</i>	27
1.3.2. Разработка алгоритмов перехода от непрерывного к кусочно-постоянному управлению	28
1.3.2.1. <i>Переход от непрерывного к кусочно-постоянному управлению в одномерном случае</i>	29
1.3.2.2. <i>Переход от непрерывного к кусочно-постоянному управлению в многомерном случае</i>	35

1.4. Расчет эффективности алгоритмов	36
1.5. Моделирование алгоритмов	41
1.5.1. Описание исходных данных	42
1.5.2. Примеры моделирования алгоритмов	44
1.5.2.1. Моделирование алгоритма на основе классического МНК	44
1.5.2.2. Моделирование алгоритма на основе кратного МНК	45
1.5.2.3. Моделирование алгоритма на основе усредненного МНК	48
1.6. Техничко-экономическое обоснование	50
Часть вторая	52
Введение	52
Актуальность темы	52
2.1. Локальная оптимальность управления	53
2.1.1. Построение моделей для некоторых реальных процессов	53
2.1.1.1. Модель движения космического летательного аппарата	54
2.1.1.2. Движение космического аппарата (КА) (плоское движение)	55
2.1.1.3. Управление движением электропоездов с релейно-контактным управлением и подвижным составом с дискретным регулированием силы тяги	56
2.1.1.4. Взаимодействие двух противодействующих группировок	56
2.1.2. Постановка математической задачи	57
2.1.3. Необходимые и достаточные условия локальной оптимальности	66
2.1.4. Различные случаи формы управления в системе	71
2.1.5. Случай нефиксированных моментов переключения управления	74
2.1.6. Поиск оптимального управления градиентным методом	78
2.2. Исследование форм высшего порядка	84
2.2.1. Условия знакоопределенности форм высшего порядка	84
2.2.2. Знакоположительность форм высшего порядка двух переменных	89

2.3. Условия управляемости линейной системы	100
2.3.1. Существование постоянного управления	100
2.3.2. Существование кусочно-постоянного управления	111
2.3.3. Разрешимость задачи управления при различных условиях	115
2.4. Моделирование практических систем	120
2.4.1. Моделирование условий существования локального минимума нелинейного функционала, заданного на решении системы дифференциальных уравнений	120
2.4.2. Применения теории знакоположительных форм	125
2.4.3. Моделирование управляемых систем в различных условиях свободы	128
Заключение	132
Список литературы	134