

4 Lösung von Optimalsteuerungsproblemen mit indirekten Verfahren

Indirekte Verfahren zur Lösung von Optimalsteuerungsproblemen basieren auf der Lösung der notwendigen Optimalitätsbedingungen erster Ordnung. Diese ergeben sich (sofern keine Zustandsbeschränkungen im Optimierungshorizont $[t_0, t_1]$ vorliegen) zu Zweipunkttrandwertproblemen mit algebraischen Nebenbedingungen. Für die numerische Lösung dieser Zweipunkttrandwertprobleme bieten sich in MATLAB die Funktionen `bvp4c` bzw. `bvp5c` an.

In dieser Übung soll wieder das Wagen-Pendel-System aus Übung 3 mit den Systemgleichungen

$$\dot{\mathbf{x}} = \frac{d}{dt} \begin{bmatrix} \theta \\ \omega \\ s \\ v \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} \omega \\ \frac{mga \sin(\theta) - d\omega + ma \cos(\theta)u}{J+ma^2} \\ v \\ u \end{bmatrix}}_{\mathbf{f}(t, \mathbf{x}, u)} \quad (4.1)$$

betrachtet werden. Das zu lösende Optimalsteuerungsproblem lautet

$$\min_{u(\cdot)} \quad J(u(\cdot)) = \varphi(t_1, \mathbf{x}(t_1)) + \int_{t_0}^{t_1} l(t, \mathbf{x}(t), u(t)) dt \quad (4.2a)$$

$$\text{u.B.v.} \quad \dot{\mathbf{x}} = \mathbf{f}(t, \mathbf{x}, u), \quad \mathbf{x}(t_0) = \mathbf{x}_0 \quad (4.2b)$$

$$\boldsymbol{\psi}(t_1, \mathbf{x}(t_1)) = \mathbf{0} \quad (4.2c)$$

mit

$$\varphi(t_1, \mathbf{x}(t_1)) = \frac{1}{2} \mathbf{x}^T(t_1) \mathbf{S} \mathbf{x}(t_1) \quad \mathbf{S} \geq \mathbf{0} \quad (4.3a)$$

$$l(t, \mathbf{x}, u) = 1 + \frac{1}{2} (\mathbf{x}^T \mathbf{Q} \mathbf{x} + Ru^2), \quad \mathbf{Q} > \mathbf{0}, \quad R > 0, \quad (4.3b)$$

den Systemgleichungen gemäß (4.1) und den partiellen Endbedingungen

$$\boldsymbol{\psi}(t_1, \mathbf{x}(t_1)) = \begin{bmatrix} x_1(t_1) - \bar{x}_1 \\ x_2(t_1) - \bar{x}_2 \\ x_4(t_1) - \bar{x}_4 \end{bmatrix}. \quad (4.3c)$$

Die numerischen Parameter des Systems sind das Massenträgheitsmoment $J = 0.0361 \text{ kg m}^2$, der Schwerpunktsabstand $a = 0.42 \text{ m}$, die Masse $m = 0.3553 \text{ kg}$ des Pendelstabes, die Erdbeschleunigung $g = 9.81 \text{ m/s}^2$ und der Reibungskoeffizient $d = 0.005 \text{ N m s}$. Die Parameter

des Optimalsteuerungsproblems sind durch

$$\mathbf{Q} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \mathbf{S} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad R = 0.1 \quad (4.4a)$$

$$\bar{x}_1 = 0 \quad \bar{x}_2 = 0 \quad \bar{x}_4 = 0 \quad (4.4b)$$

$$t_0 = 0 \text{ s} \quad t_1 = 4 \text{ s} \quad (4.4c)$$

gegeben. Der Anfangszustand des Systems lautet $\mathbf{x}_0 = [\pi \ 0 \ 0 \ 0]^T$.

Zur Vorbereitung auf die Übung werden folgende Punkte empfohlen:

1. Lesen Sie sich die Theorie zur Lösung von Optimalsteuerungsproblemen durch. Beachten Sie hierbei vor allem die Optimalitätsbedingungen erster Ordnung und das Minimumsprinzip von Pontryagin.
2. Machen Sie sich mit der MATLAB-Routine `bvp4c` vertraut. Lösen Sie hierfür das Zweipunkttrandwertproblem

$$\dot{x}_1 = \frac{x_1(x_3 - x_1)}{2x_2} \quad (4.5a)$$

$$\dot{x}_2 = -0.5(x_3 - x_1) \quad (4.5b)$$

$$\dot{x}_3 = \frac{0.9 - 1000(x_3 - x_5) - 0.5x_3(x_3 - x_1)}{x_4} \quad (4.5c)$$

$$\dot{x}_4 = 0.5(x_3 - x_1) \quad (4.5d)$$

$$\dot{x}_5 = -100(x_5 - x_3) \quad (4.5e)$$

für das Zeitintervall $t \in [0, 1]$ mit den Randbedingungen

$$x_1(0) = 1 \quad x_3(1) = x_5(1) \quad (4.5f)$$

$$x_2(0) = 1 \quad (4.5g)$$

$$x_3(0) = 1 \quad (4.5h)$$

$$x_4(0) = -10 \quad (4.5i)$$

Verwenden Sie

$$x_1(t) = 1 \quad (4.6a)$$

$$x_2(t) = 1 \quad (4.6b)$$

$$x_3(t) = -4.5t^2 + 8.91t + 1 \quad (4.6c)$$

$$x_4(t) = -10 \quad (4.6d)$$

$$x_5(t) = -4.5t^2 + 9t + 0.91 \quad (4.6e)$$

als Startlösung. Um die Korrektheit Ihrer Lösung zu überprüfen können Sie sie mit Abbildung 4.1 vergleichen.

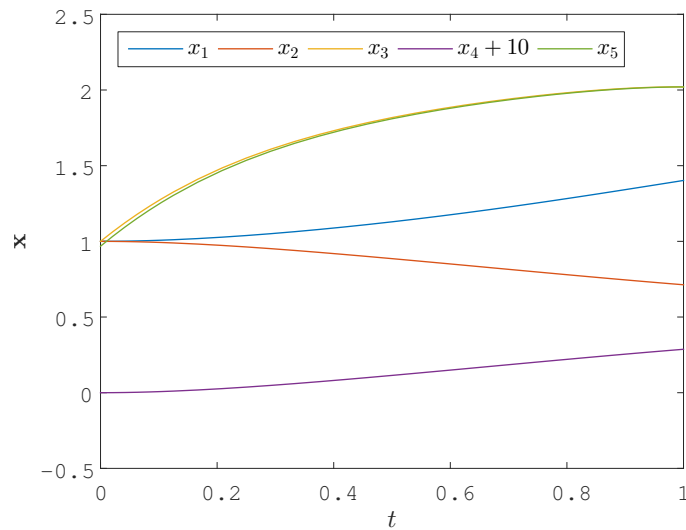


Abbildung 4.1: Lösung des Zweipunkttrandwertproblems (4.5).

Folgende Aufgaben sollen in der Übungseinheit gelöst werden:

1. Formulieren Sie die notwendigen Optimalitätsbedingungen für das Optimalsteuerungsproblem (4.2) in Form eines Zweipunkttrandwertproblems.

Hinweis: Formulieren Sie das Problem allgemein mit den Funktionen $\mathbf{f}(t, \mathbf{x}, u)$, $l(t, \mathbf{x}, u)$ und $\varphi(t, \mathbf{x})$ sowie den dazugehörigen Jacobimatrizen.

2. Lösen Sie das Zweipunkttrandwertproblem mit der MATLAB-Funktion `bvp4c`. Stellen Sie die gefundenen Lösungen für $\mathbf{x}(t)$, $u(t)$ und $\boldsymbol{\lambda}(t)$ grafisch dar.
3. Berücksichtigen Sie zusätzlich die Stellgrößenbeschränkung

$$-12 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \leq u(t) \leq 12 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}, \quad \forall t \in [t_0, t_1]. \quad (4.7)$$

Adaptieren Sie dazu die notwendigen Optimalitätsbedingungen aus Aufgabe 1. und lösen Sie das geänderte Zweipunkttrandwertproblem mit `bvp4c`.