

폰트리아진의 최대원리해법에 관한 연구

양홍석 · 박영문 · 정인철 (서울대), 김건중 (충남대)

동적계통의 최적제어 문제는 폰트리아진의 최대원리에 의하여 문제를 해결 할 수 있다.

최적화 문제의 형태 및 그 해를 구하는 방정식은 다음과 같다.

$$\bar{J} = \phi [x(N)] + \sum_{i=0}^{N-1} [L^i [x(i), U(i)] + x^T (i+1)]$$

$$\{ f^i [x(i), U(i)] - x(i+1) \}$$

$$x(i+1) = f^i [x(i), U(i)], x(0) \text{ 주어짐}$$

$$\lambda^T(i) = \frac{\partial L^i}{\partial x(i)} + \lambda^T(i+1) \frac{\partial f^i}{\partial x(i)}$$

$$\frac{\partial H^i}{\partial U(i)} = \frac{\partial L^i}{\partial U(i)} + \lambda^T(i+1) \frac{\partial f^i}{\partial U(i)} = 0$$

$$\text{이때 } i = 0, 1, \dots, N-1$$

그러나 최대원리를 푸는데는 많은 어려움이 있다. 우선 등호조건으로 표시되는 동적계통방정식이 전구간에 걸쳐 존재하고 또한 처음에서 마지막까지가 독립적으로 그 식이 주어지지 않고 서로 연계가 되어 있어 간단한 수식으로 표현될 경우라도 실제의 내용은 상당히

복잡하고 변수가 많은 대형문제에 속한다. 따라서 이러한 문제를 해결하기 위해서는 가장 큰 문제가 주어진 문제의 수렴특성이고, 그 다음에 계산시간이라 할 수 있다. 여기서는 이러한 난점들을 해결하기 위하여 수렴이 보장되는 플레쳐포웰법을 사용하였다. 그리고 종점제약조건을 해결하기 위하여 페널티항과 새로운 라그랑제승수를 도입하였다.

$$\text{이때 } \bar{J} = \phi [x(N)] + \sum_{i=0}^{N-1} [L^i [x(i), U(i)] + \lambda^T (i+1) \\ \{ f^i [x(i), \alpha(i)] - x(i+1) \}] + \nu 4 [x(N)] + \frac{C}{2}$$

$$||4[x(N)]||^2$$

$$\lambda^T(N) = \frac{\partial \phi [x(N)]}{\partial x(N)} + [D + C4^T [x(N)]] \cdot \frac{\partial 4[x(N)]}{\partial x(N)}$$

새로운 라그랑제승수는 매 반복시, 종점에서 벗어난 정도를 고려하여 새로운 값으로 대치되는데, 벗어난 정도가 매우 작아질 때까지 새로운 값으로 대치된다.

그리고 제어변수에 부등호제약조건이 있는 경우의 처리를 위하여, 플레쳐-포웰법으로 반복 계산하는 도중에, 부등호 제약조건에 어긋난 경우에는 제어변수를 경계점에 고정시키고 이때부터는 그라디언트 프로젝션 방향으로 찾아가도록 하였다.

처음부터 프로젝션 방향으로 찾아가는 경우에는 종점조건을 맞추기

에 상당한 어려움이 따르고, 또한 플레쳐 - 포웰법과 비교할 때 전체 반복 횟수가 늘어나 계산 시간이 많이 걸리는 단점이 있다.

시뮬레이션 결과 부등호제약조건을 만족할 때는 플레쳐 - 포威尔법을 사용하고 벗어난 경우에는 경계점을 따라 프로 션 방향으로 찾아가는 것이 효과적임이 입증되었다. 또한 종점제약 조건의 처리를 위해서는 페널티법과 헤스테네스법(종점제약조건을 만족시키는 라그랑제 승수를 도입하여 푸는 법)의 병용으로 상당히 좋은 결과를 얻었다.

참 고 문 헌

1. Arthur E. Bryson, Yu-Chi Ho, "Applied Optimal Control" New York: Revised Printing, 1975.
2. Donald E. Kirk, "Optimal Control Theory." Englewood Cliffs, New Jersey: Prentice-Hall, Inc, 1970.
3. Athans, M., and P. L. Falb, "Optimal Control": An Introduction to the Theory and Its Applications. New York: McGraw-Hill, Inc, 1966.