

6.3. 特異最適制御問題

① バンバン制御において、切り替え曲面上に沿って状態が動いている場合には最小原理により制御入力が決まってしまう。

• $\lambda(x)^T g(x(x)) = 0$ が一瞬だけ成り立つ。

→ u と g の入力を g のように選んでも状態、軌道に影響しない。

• $\lambda(x)^T g(x(x)) = 0$ が、ある長さを持った時間区間において恒等的に成り立つ。

→ H における u の係数が 0。最小原理から u を決めようことができない。

→ g と g の状態、軌道を **特異弧** といい、ここで最適制御を **特異最適制御** という。

② 特異最適制御を決定するには、最小原理以外の条件を等しく必要がある。

H における u の係数が 0 になる

→ H が u に依存しない

$$\rightarrow \frac{\partial H}{\partial u} = 0 \quad (6.24)$$

が恒等的に成り立つ。これは最適性の必要条件。

→ 特異弧では、制御入力による条件 (5.6) が成り立つ。

• (6.24) は特異弧において恒等的に成り立つ。

→ 何回時間微分しても 0。

簡単なため、 $u = \lambda$ とする。1階微分を考える。

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial H}{\partial u} \right) &= \frac{\partial^2 H}{\partial u \partial x} \dot{x} + \frac{\partial^2 H}{\partial u \partial \lambda} \dot{\lambda} \\ &= \frac{\partial^2 H}{\partial u \partial x} f - \frac{\partial^2 H}{\partial u \partial \lambda} \left(\frac{\partial H}{\partial x} \right)^T = 0 \end{aligned} \quad (6.25)$$

となる。

• もしも (6.25) の左辺に u が現れるならば、(6.24) の代わりに (6.25) から $u(x)$ が決まる。

• (6.25) の左辺に u が現れない場合でも、さらに時間微分を繰り返して、ある階級 k で u が現れるならば、

$$\frac{d^k}{dt^k} \left(\frac{\partial H}{\partial u} \right) = 0 \quad (6.26)$$

という条件から u を決定できる。

• 多入力のとき、入力ごとに上記の微分回数 k が異なる場合がある。

• (5.2) 節に示した弱なクラフニエ条件を一般化した関係式

$$(-1)^l \frac{\partial}{\partial u} \left\{ \frac{d^{2l}}{dt^{2l}} \left(\frac{\partial H}{\partial u} \right)^T \right\} \geq 0 \quad (l=0, 1, 2, \dots)$$

が知られている。