

**О. В. З а й ц е в а** (Челябинск, ЧелГУ). **Вычисление начального запаса импульса в одной игровой задаче импульсной встречи.**

Рассматривается управляемая система

$$dz = N(t) du(t) + M(t)v(t) dt, \quad z \in R^n, \quad u \in R^s, \quad v \in R^q$$

с импульсным управлением [1] первого игрока  $u$  и фиксированным моментом окончания  $p$ . Здесь  $N(t)$ ,  $M(t)$  — непрерывные при  $t \leq p$  матрицы соответствующих размерностей. Допустимым управлением второго игрока являются измеримые функции  $v: [t, \tau] \rightarrow R^q$  с ограниченной нормой.

Считается, что игроки обладают запасами  $\mu \geq 0$  и  $\gamma \geq 0$  ресурсов, которые расходуются на формирование управлений по следующему правилу:

$$\mu(\tau) = \mu(t) - \int_t^\tau \|du(r)\|, \quad \gamma(\tau) = \gamma(t) - \int_t^\tau \lambda(v(r)) dr, \quad t < \tau \leq p.$$

Здесь посредством  $\|\cdot\|$ ,  $\lambda(\cdot)$  обозначены нормы в  $R^s$  и  $R^q$ , соответственно.

Полагаем, что встреча происходит, если выполняется включение

$$z(p) \in \mu(p)U(p), \tag{1}$$

где  $U(t) = \{z \in R^n: z = N(t)u, \|u\| \leq 1\}$  — вектограмма первого игрока.

В работе, представленной в данном сообщении, показано, что если для любого вектора  $\varphi \in R^n$  начальные запасы  $\mu_0$  первого игрока удовлетворяют неравенству

$$\mu_0 > \max_{\varphi} \left( \frac{|\langle \varphi, z_0 \rangle|}{m(t_0, \varphi)} + \int_{t_0}^p \frac{\alpha_2(r, \varphi)}{m(r, \varphi)} w(r) dr \right), \quad \int_{t_0}^p w(r) dr \leq \gamma, \quad 0 \leq w(r) \leq 1,$$

то первый игрок сможет осуществить встречу. Если же начальное состояние таково, что найдется вектор  $\varphi \in R^n$ , для которого последнее неравенство не выполнено, то включение (1) не выполняется и встреча невозможна.

Здесь  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  обозначает скалярное произведение векторов в  $R^n$ . Функция  $m(t, \varphi) = \max_{t \leq r \leq p} \alpha_1(r, \varphi)$  является опорной функцией области достижимости первого игрока  $U_t^r = \{z \in R^n: z = \int_t^r N(r) du(r), \int_t^r \|du(r)\| = 1\}$ . Функция  $\alpha_1(t, \varphi) = \max_{\|u\|=1} \langle \varphi, N(t)u \rangle$  является опорной функцией вектограммы первого игрока, а функция  $\alpha_2(t, \varphi) = \max_{\lambda(v)=1} \langle \varphi, M(t)v \rangle$  является опорной функцией вектограммы второго игрока  $V(t) = \{z \in R^n: z = M(t)v, \lambda(v) = 1\}$ .

Рассмотрены конкретные примеры.

#### СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Красовский Н. Н. Теория управления движением. М.: Наука, 1970, 420 с.