

УТВЕРЖДАЮ
 Декан факультета

 (подпись) Юнаков Л. П.
 ФИО
 «___» _____ 20__

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ МЕТОДЫ ОПТИМАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ ЛЕТАТЕЛЬНЫМИ И КОСМИЧЕСКИМИ АППАРАТАМИ

Направление/специальность подготовки	24.05.04 Навигационно-баллистическое обеспечение применения космической техники
Специализация/профиль/программа подготовки	Проектная баллистика ракет и космических систем
Уровень высшего образования	Специалитет
Форма обучения	Очная
Факультет	А Ракетно-космической техники
Выпускающая кафедра	А5 ДИНАМИКА И УПРАВЛЕНИЕ ПОЛЕТОМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ
Кафедра-разработчик рабочей программы	А5 ДИНАМИКА И УПРАВЛЕНИЕ ПОЛЕТОМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

КУРС	СЕМЕСТР	ОБЩАЯ ТРУДОЁМКОСТЬ (ЗАЧЕТНЫХ ЕДИНИЦ)	ЧАСЫ (по наличию видов занятий)									ВИД ПРОМЕЖУТОЧНОГО КОНТРОЛЯ
			ОБЩАЯ ТРУДОЁМКОСТЬ	АУДИТОРНЫЕ ЗАНЯТИЯ				САМОСТОЯТЕЛЬНАЯ РАБОТА				
				ВСЕГО	ЛЕКЦИИ	ЛАБОРАТОРНЫЙ ПРАКТИКУМ	ПРАКТИЧЕСКИЕ ЗАНЯТИЯ	ВСЕГО	КУРСОВОЙ ПРОЕКТ	КУРСОВАЯ РАБОТА	ДРУГИЕ ВИДЫ САМОСТ. РАБОТЫ	
4	8	4	144	51	34	0	17	93	0	0	93	ЭКЗ.

ЛИСТ СОГЛАСОВАНИЯ

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА СОСТАВЛЕНА В СООТВЕТСТВИИ С ТРЕБОВАНИЯМИ ФЕДЕРАЛЬНОГО
ГОСУДАРСТВЕННОГО ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО СТАНДАРТА ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ (ФГОС ВО)

24.05.04 Навигационно-баллистическое обеспечение применения космической техники

год набора группы: 2024

Программу составил:

Кафедра А5 ДИНАМИКА И УПРАВЛЕНИЕ ПОЛЕТОМ
ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

Толпегин Олег Александрович, д.т.н., профессор, заведующий кафедрой

Программа рассмотрена

на заседании кафедры-разработчика

рабочей программы **А5 ДИНАМИКА И УПРАВЛЕНИЕ ПОЛЕТОМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ**

Заведующий кафедрой Толпегин О.А., д.т.н., проф.

Программа рассмотрена

на заседании выпускающей кафедры

А5 ДИНАМИКА И УПРАВЛЕНИЕ ПОЛЕТОМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

Заведующий кафедрой Толпегин О.А., д.т.н., проф.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

МЕТОДЫ ОПТИМАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ ЛЕТАТЕЛЬНЫМИ И КОСМИЧЕСКИМИ АППАРАТАМИ

Разделы рабочей программы

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ
2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ООП ВО
3. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ
4. ФОРМЫ КОНТРОЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ
5. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ
6. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Приложения к рабочей программе дисциплины

- Приложение 1. Аннотация рабочей программы
- Приложение 2. Технологии и формы обучения
- Приложение 3. Фонды оценочных средств

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Целью освоения дисциплины является формирование следующих компетенций:

ПСК-5 — способность разрабатывать структуры систем управления БПЛА
ПСК-6 — способность разрабатывать и исследовать алгоритмы функционирования системы управления БПЛА

Формированию компетенций служит достижение следующих результатов образования:

ПСК-5

знания:

знать основные понятия теории оптимального управления;

знать методы оптимального управления летательными аппаратами;

знать разновидности постановки задач оптимального управления, критерии оптимальности;

умения:

грамотно ставить и решать задачи оптимального управления с помощью различных методов;

выполнять математическое моделирование;

навыки:

использования методов разработки математических моделей, как для исследования движения с использованием упрощенных моделей, так и для исследования движения с учетом динамики работы элементов системы управления в целом.

ПСК-6

знания:

знать основные понятия теории оптимального управления;

знать методы оптимального управления летательными аппаратами;

знать разновидности постановки задач оптимального управления, критерии оптимальности;

умения:

грамотно ставить и решать задачи оптимального управления с помощью различных методов;

выполнять математическое моделирование;

навыки:

составления алгоритмов и программ для численного решения задач оптимального управления.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ООП ВО

Дисциплина **МЕТОДЫ ОПТИМАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ ЛЕТАТЕЛЬНЫМИ И КОСМИЧЕСКИМИ АППАРАТАМИ** является дисциплиной **обязательной части блока 1** программы подготовки по направлению *24.05.04 Навигационно-баллистическое обеспечение применения космической техники*.

Содержание дисциплины является логическим продолжением дисциплин: **ТЕОРЕТИЧЕСКАЯ МЕХАНИКА, ВЫСШАЯ МАТЕМАТИКА, ОСНОВЫ ОПТИМАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ В БАЛЛИСТИКЕ, ДИНАМИКА ДВИЖЕНИЯ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ**.

Содержание дисциплины является основой для освоения дисциплин: **ИГРОВЫЕ МЕТОДЫ УПРАВЛЕНИЯ ЛЕТАТЕЛЬНЫМИ АППАРАТАМИ, ПОДГОТОВКА К ПРОЦЕДУРЕ ЗАЩИТЫ И ЗАЩИТА ВЫПУСКНОЙ КВАЛИФИКАЦИОННОЙ РАБОТЫ**.

Предварительные компетенции, сформированные у обучающегося до начала изучения дисциплины:

- ОПК-1 — Способен применять естественнонаучные и общетехнические знания, методы математического анализа и моделирования, навыки теоретического и экспериментального исследования для решения различных задач профессиональной деятельности
- ОПК-6 — Способен разрабатывать физические и математические модели объектов космических и ракетно-транспортных систем, и процессов их управления
- ПСК-2 — Способен разрабатывать методики исследования баллистических и динамических характеристик при моделировании траекторий полетов
- ПСК-5 — Способен разрабатывать структуры систем управления БПЛА
- ПСК-6 — Способен разрабатывать и исследовать алгоритмы функционирования системы управления БПЛА

3. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Общая трудоемкость дисциплины составляет 4 з.е., 144 ч.

3.1. Содержание (дидактика) дисциплины

КУРС	СЕМЕСТР	Наименование разделов и дидактических единиц	ВСЕГО	Аудиторные занятия в контактной форме			Самостоятельная работа студентов	Формируемая компетенция, %	
				ВСЕГО	Лекции	Практические занятия		ПСК-5	ПСК-6
4	8	Раздел 1. Принцип максимума Л.С. Понтрягина. Введение. Цели и задачи курса. История развития методов оптимального управления. 1.1. Необходимые условия оптимальности при отсутствии ограничений на управление. 1.2. Особенности решения задачи оптимального управления при наличии ограничений на управление. Игольчатая вариация и вариация траектории. 1.3.Теорема принципа максимума для задачи Майера со свободным правым концом траектории и фиксированным временем. 1.4.Условия трансверсальности для задач Лагранжа, Майера, Больца. 1.5 Особое управление. Вычисление особого управления. 1.6.Условие оптимальности особого управления. Скользящий режим. 1.7. Принцип максимума для дискретных систем.	54	29	16	13	25	45	40
4	8	Раздел 2. Метод динамического программирования. 2.1 Принцип оптимальности Р. Беллмана. Вывод уравнения Беллмана для задачи с фиксированным временем и свободным правым концом траектории. 2.2.Уравнение Беллмана для задачи Майера и Больца. 2.3 Синтез оптимального регулятора для линейной системы с интегральным квадратичным критерием качества. 2.4 Синтез оптимального управления по критерию обобщенной работы. 2.5 Принцип максимума и динамическое программирование.	39	14	10	4	25	45	40
4	8	Раздел 3. Численные методы оптимального управления. 3.1 Градиентный метод первого порядка для задач без ограничений на управление. 3.2 Метод последовательных приближений Крылова – Черноусько. 3.3 Метод Ньютона. 3.4 Метод последовательной линеаризации.	51	8	8	0	43	10	20
Всего за 8 семестр			144	51	34	17	93	100	100
Всего по дисциплине			144	51	34	17	93	100	100

3.2. Аудиторный практикум

№ п/п	Номер и наименование раздела дисциплины	Тема практического занятия	Объем, ауд. часов
1	Раздел 1. Принцип максимума Л.С. Понтрягина.	Решение задач оптимального управления без ограничений на управление с использованием канонической формы уравнения Эйлера.	2
2		Определение особого управления в задачах оптимального управления.	1
3		Задача о максимальном смещении летательного аппарата в заданном направлении.	3
4		Максимизация скорости летательного аппарата при выведении на траекторию с заданным углом возвышения.	3
5		Синтез оптимальной по быстродействию линейной системы на основе принципа максимума.	2
6		Задача на принцип максимума в дискретной форме.	2
7	Раздел 2. Метод динамического программирования.	Синтез системы стабилизации угла крена с использованием интегрального квадратичного критерия оптимальности на основе динамического программирования.	2
8		Синтез системы стабилизации угла крена по критерию обобщенной работы.	2
Всего за 8 семестр			17

3.3. Самостоятельная работа студента (СРС)

№ п/п	Номер и наименование раздела дисциплины	Содержание учебного задания	Объем, часов

1	Раздел 1. Принцип максимума Л.С. Понтрягина.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по конспектам лекций и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям. Выполнение домашнего задания № 1. Оформление отчетов по практическим работам.	25
2	Раздел 2. Метод динамического программирования.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по конспектам лекций и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям. Оформление отчетов по практическим работам.	25
3	Раздел 3. Численные методы оптимального управления.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по конспектам лекций и рекомендуемой литературе. Оформление отчетов по практическим работам.	43
Всего за 8 семестр			93

4. ФОРМЫ КОНТРОЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

СЕМЕСТР	НЕДЕЛИ СЕМЕСТРА																
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
8				Отч. по ПЗ	Отч. по ПЗ	ДР	Отч. по ПЗ	ДЗ	ДР	Отч. по ПЗ		Отч. по ПЗ				ДР	

Условные обозначения:

- ДР – диагностическая работа;
- Отч. по ПЗ – отчет по практическому заданию;
- ДЗ – домашнее задание.

Текущий контроль успеваемости студентов проводится в дискретные временные интервалы в следующих формах:

- диагностическая работа;
- отчет по практическому заданию;
- домашнее задание.

Промежуточная аттестация проводится в формах:

- экзамен.

5. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

5.1. Основная литература по дисциплине:

1. А. В. Аттетков, В. С. Зарубин, А. Н. Канатников. . Методы оптимизации. М.: РИОР, 2012, 13 экз.
2. А. В. Пантелеев, Т. А. Летова. . Методы оптимизации в примерах и задачах. СПб.: Лань, 2020, 50 экз.
3. В. А. Иванов, В. С. Медведев. . Математические основы теории оптимального и логического управления. М.: Изд-во МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2011, эл. рес.
4. О. А. Толпегин. . Прикладные методы оптимального управления. СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2004, 155 экз.
5. О. А. Толпегин. . Математическое программирование. Вариационное исчисление. СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2003, 164 экз.
6. О. А. Толпегин. . Математическое программирование. Вариационное исчисление. СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2003, эл. рес.
7. О. А. Толпегин. . Методы оптимального управления. М.: Юрайт, 2021, эл. рес.
8. О. А. Толпегин. . Области достижимости летательных аппаратов. СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2013, 70 экз.

5.2. Дополнительная литература по дисциплине:

1. О. А. Толпегин. . Методы оптимального управления. М.: Юрайт, 2021, 2 экз.

5.3. Периодические издания:

не требуются.

5.4. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет", необходимых для освоения дисциплины, электронные библиотечные системы:

1. <https://urait.ru> — Главная – Образовательная платформа Юрайт. Для вузов и ссузов.;
2. <http://e.lanbook.com> — ЭБС Лань;
3. <http://www.tnt-ebook.ru/> — TNT-EBOOK - Электронно-библиотечная система;
4. <https://ibooks.ru/> — ЭБС Айбукс.ру - это большой выбор актуальной литературы для вашей библиотеки в электронном виде;
5. http://library.voenmeh.ru/jirbis2/index.php?option=com_irbis&view=irbis&Itemid=474 — Электронная библиотека БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова — Фундаментальная библиотека БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова.

Современные профессиональные базы данных:

1. <https://rusneb.ru> – Национальная электронная библиотека (НЭБ);
2. <https://cyberleninka.ru/> - Научная электронная библиотека «КиберЛенинка»;
<http://www.rfbr.ru/rffi/ru/library> - Полнотекстовая электронная библиотека Российского фонда фундаментальных исследований.

Информационные справочные системы:

1. Техэксперт – Информационный портал технического регулирования: Нормы, правила, стандарты РФ;
2. http://library.voenmeh.ru/jirbis2/index.php?option=com_irbis&view=irbis&Itemid=457 - БД ГОСТов собственной генерации БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова;
3. <http://www.consultant.ru/>- КонсультантПлюс- информационный портал правовой информации.

5.5. Программное обеспечение:

1. Matlab 2015a SP1.

5.6. Информационные технологии:

взаимодействие с обучающимися посредством ЭИОС Moodle БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова.

6. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

6.1. Лекционные занятия:

специализированные требования по оборудованию отсутствуют; аудитория с посадочными местами по количеству студентов; доска.

6.2. Практические занятия:

1. Matlab 2015a SP1.

6.3. Прочее:

1. рабочее место преподавателя, оснащенное компьютером с доступом в Интернет;
2. рабочие места студентов, оснащенные компьютерами с доступом в Интернет, предназначенные для работы в электронной образовательной среде.

Аннотация рабочей программы

Дисциплина **МЕТОДЫ ОПТИМАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ ЛЕТАТЕЛЬНЫМИ И КОСМИЧЕСКИМИ АППАРАТАМИ** является дисциплиной **обязательной части блока 1** программы подготовки по направлению *24.05.04 Навигационно-баллистическое обеспечение применения космической техники*. Дисциплина реализуется на факультете А Ракетно-космической техники БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д.Ф. Устинова кафедрой А5 ДИНАМИКА И УПРАВЛЕНИЕ ПОЛЕТОМ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ.

Дисциплина нацелена на формирование *компетенций*:

ПСК-5 способность разрабатывать структуры систем управления БПЛА;

ПСК-6 способность разрабатывать и исследовать алгоритмы функционирования системы управления БПЛА.

Содержание дисциплины охватывает круг вопросов, связанных с умением грамотно ставить задачи оптимального управления, а также с умением выбирать метод решения, составлять алгоритмы и программы для численного решения задач оптимального управления.

Программой дисциплины предусмотрены следующие **виды контроля**:

Текущий контроль успеваемости студентов проводится в дискретные временные интервалы в следующих формах:

- диагностическая работа;
- отчет по практическому заданию;
- домашнее задание.

Промежуточная аттестация проводится в формах:

- экзамен.

Общая трудоемкость освоения дисциплины составляет **4 з.е., 144 ч.** Программой дисциплины предусмотрены лекционные занятия (**34 ч.**), практические занятия (**17 ч.**), самостоятельная работа студента (**93 ч.**).

ТЕХНОЛОГИИ И ФОРМЫ ОБУЧЕНИЯ

Рекомендации по освоению дисциплины для студента

Трудоемкость освоения дисциплины составляет 144 ч., из них 51 ч. аудиторных занятий, и 93 ч., отведенных на самостоятельную работу студента.

Рекомендации по распределению учебного времени по видам самостоятельной работы и разделам дисциплины приведены в таблице.

Контроль освоения дисциплины производится в соответствии с Положением о текущем, рубежном контроле успеваемости и промежуточной аттестации обучающихся.

Формы контроля и критерии оценивания приведены в приложении 3 к Рабочей программе.

Наименование работы	Рекомендуемая литература	Трудоемкость, час.
Раздел 1. Принцип максимума Л.С. Понтрягина.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по конспектам лекций и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям. Выполнение домашнего задания № 1. Оформление отчетов по практическим работам.	<p>О. А. Толпегин. . Прикладные методы оптимального управления: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2004 (1)</p> <p>О. А. Толпегин. . Математическое программирование. Вариационное исчисление: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2003 (2)</p> <p>В. А. Иванов, В. С. Медведев. . Математические основы теории оптимального и логического управления: М.: Изд-во МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2011 (2)</p> <p>О. А. Толпегин. . Математическое программирование. Вариационное исчисление: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2003 (2)</p> <p>О. А. Толпегин. . Методы оптимального управления: М.: Юрайт, 2021 (1)</p> <p>О. А. Толпегин. . Области достижимости летательных аппаратов: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2013 (3)</p> <p>О. А. Толпегин. . Методы оптимального управления: М.: Юрайт, 2021 (1)</p>	25
Итого по разделу 1		25
Раздел 2. Метод динамического программирования.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по конспектам лекций и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям. Оформление отчетов по практическим работам.	<p>О. А. Толпегин. . Прикладные методы оптимального управления: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2004 (2)</p> <p>В. А. Иванов, В. С. Медведев. . Математические основы теории оптимального и логического</p>	25

	управления: М.: Изд-во МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2011 (3) О. А. Толпегин. . Методы оптимального управления: М.: Юрайт, 2021 (2) О. А. Толпегин. . Методы оптимального управления: М.: Юрайт, 2021 (2)	
Итого по разделу 2		25
Раздел 3. Численные методы оптимального управления.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по конспектам лекций и рекомендуемой литературе. Оформление отчетов по практическим работам.	О. А. Толпегин. . Методы оптимального управления: М.: Юрайт, 2021 (1,2) А. В. Аттетков, В. С. Зарубин, А. Н. Канатников. . Методы оптимизации: М.: РИОР, 2012 (5,8) А. В. Пантелеев, Т. А. Летова. . Методы оптимизации в примерах и задачах: СПб.: Лань, 2020 (2)	43
Итого по разделу 3		43

ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

Фонд оценочных средств, позволяющие оценить результаты обучения по данной дисциплине, включают в себя:

- диагностическая работа
- домашнее задание;
- отчет по практическому заданию;
- экзамен.

Критерии оценивания

Диагностическая работа

Диагностическая работа проводится в форме теста в ЭИОС Moodle:

- при правильном ответе менее чем на 60% вопросов - не аттестация;
- при правильном ответе на 60% вопросов и более - аттестация.

Домашнее задание

Домашнее задание включает в себя одну задачу. Задачи входят в состав УМК дисциплины. Домашнее задание считается принятым, если студент выполнил домашнее задание полностью, предоставил отчет по выполненному заданию, и ответил не менее чем на 60% вопросов преподавателя по ходу выполнения задания и по теоретическому материалу того раздела к которому относится ДЗ.

Отчет по практическому заданию

Практическое задание (ПЗ) считается выполненным, если студент полностью выполнил все пункты ПЗ.

Отчет по практическому заданию представляется в печатном виде в формате, предусмотренном шаблоном отчета по практической работе. Защита отчета проходит в форме доклада студента по выполненному заданию и ответов на вопросы преподавателя.

При оформлении практических заданий требуется руководствоваться следующими рекомендациями:

-В начале описательной части отчета излагается содержание, приводятся схема, математическая модель, исходные данные для расчетного варианта, метод решения.

-Все вычисления проводятся подробно, сопровождаясь необходимыми пояснениями. Все вычисления заносятся в таблицы.

-Табличные данные представляются также в виде графиков, условные обозначения и размерности откладываемых по осям величин указываются в принятых по ГОСТ сокращениях.

-При выполнении расчетов с использованием ЭВМ нужно обязательно приводить распечатки (листинг) программ.

-По каждому ПЗ студент должен представить выводы на основании выполненных расчетов.

Студент обязан выполнять все ПЗ в срок и сдавать их преподавателю согласно графику мероприятий межсессионного контроля.

Отчет по ПЗ считается принятым в случае, если оформление отчета соответствуют указанным требованиям, и студент ответил не менее чем на 60% вопросов преподавателя по теме ПЗ.

Отчет не может быть принят и подлежит доработке в случае:

- отсутствия необходимых разделов,
- отсутствия необходимого графического материала.

Экзамен

Промежуточный контроль по дисциплине проходит в форме экзамена.

Экзаменационный билет включает в себя теоретический вопрос и задачу.

Экзаменационные вопросы и задачи входят в состав УМК дисциплины.

Критерии оценки:

- оценка «отлично» выставляется обучающемуся, если он правильно решил задачу, полностью ответил на вопрос экзаменационного билета и правильно ответил на 3 вопроса по содержанию курса.
- оценка «хорошо» выставляется обучающемуся, если он правильно решил задачу, но не полностью ответил на вопрос экзаменационного билета и правильно ответил на хотя бы на 1 вопрос по содержанию курса .
- оценка «неудовлетворительно» выставляется обучающемуся, если он неправильно решил задачу, либо

решил задачу, но не ответил ни на один вопрос экзаменационного билета.
- во всех других случаях обучающемуся выставляется оценка «удовлетворительно».

Паспорт фонда оценочных средств

КУРС	СЕМЕСТР	Наименование разделов и дидактических единиц	ВСЕГО	Аудиторные занятия в контактной форме			Самостоятельная работа студентов	Формируемая компетенция, %		НАИМЕНОВАНИЕ ОЦЕНОЧНОГО СРЕДСТВА
				ВСЕГО	Лекции	Практические занятия		ПСК-5	ПСК-6	
4	8	Раздел 1. Принцип максимума Л.С. Понтрягина.	54	29	16	13	25	45	40	Домашнее задание, Отчет по практическому заданию
4	8	Раздел 2. Метод динамического программирования.	39	14	10	4	25	45	40	Отчет по практическому заданию
4	8	Раздел 3. Численные методы оптимального управления.	51	8	8	0	43	10	20	Отчет по практическому заданию
Всего за 8 семестр			144	51	34	17	93	100	100	
Всего по дисциплине			144	51	34	17	93	100	100	

Критерии оценивания

ПСК-5

Вопросы открытого типа:

- № 1 Задачей Майера называется задача с _____ критерием оптимальности
- № 2 Задачей Лагранжа называется задача с _____ критерием оптимальности
- № 3 В задаче Больца критерий оптимальности представлен _____
- № 4 Задача Лагранжа на условный экстремум отличается от простейшей векторной задачи вариационного исчисления наличием _____
- № 5 Когда искомая функция претерпевает излом используются условия _____
- № 6 В чем особенности задачи квадратичного программирования?
- № 7 В чем особенность метода прогонки для решения краевой задачи?
- № 8 В чем особенность метода Эйлера?
- № 9 В чем особенность метода Рунге?
- № 10 Когда возникает необходимость решения уравнения Риккати?

Вопросы закрытого типа:

- № 1 В чем особенность постановки задачи Майера на условный экстремум?

- Вводится новый функционал с подинтегральной функцией

$$\Phi = L + \lambda^T(t) g(t, x(t), \dot{x}(t))$$

- Вводится новый функционал с подинтегральной функцией

$$\Phi = \lambda^T(t) g(t, x(t), \dot{x}(t))$$

- Вводится новый функционал с подинтегральной функцией

$$g(t, x(t), \dot{x}(t))$$

- Вводится новый функционал вида

$$J = R(x(t)) + \lambda^T(t) g(t, x(t), \dot{x}(t)).$$

- № 2 В чем особенность постановки задачи Лагранжа на условный экстремум?

- Вводится новый функционал с подинтегральной функцией

$$\Phi = L + \lambda^T(t) g(t, x(t), \dot{x}(t))$$

- Вводится новый функционал с подинтегральной функцией

$$g(t, x(t), \dot{x}(t))$$

- Вводится новый функционал с подинтегральной функцией

$$\Phi = \lambda^T(t) g(t, x(t), \dot{x}(t))$$

- Вводится новый функционал

$$g(t, x(t), \dot{x}(t))$$

№ 3 В чем особенность постановки задачи Больца на условный экстремум?

- Вводится новый функционал с подинтегральной функцией

$$\Phi = L + \lambda^T(t) g(t, x(t), \dot{x}(t))$$

- Вводится новый функционал с подинтегральной функцией

$$\Phi = \lambda^T(t) g(t, x(t), \dot{x}(t))$$

- Вводится новый функционал

$$g(t, x(t), \dot{x}(t))$$

- Вводится новый функционал вида

$$J = R(x(t)) + \lambda^T(t) g(t, x(t), \dot{x}(t)).$$

№ 4 Какой вид имеют условия трансверсальности для задачи Майера на условный экстремум, если время окончания процесса задано, а правый конец траектории свободен?

$$(\Phi - \dot{x}^T \Phi_{\dot{x}})|_{t=\vartheta} \delta \vartheta = 0.$$

$$\left(\frac{\partial R}{\partial x_i} + \Phi_{\dot{x}_i}^T\right)|_{t=\vartheta} \delta x_{i\vartheta} = 0 (i = 1, \dots, n) = 0$$

$$(\Phi - \dot{x}^T \Phi_{\dot{x}})|_{t=\vartheta} \delta \vartheta = 0; \quad \Phi_{\dot{x}_i}^T|_{t=\vartheta} \delta x_{i\vartheta} = 0 (i = 1, \dots, n)$$

$$\Phi_{\dot{x}_i}^T|_{t=\vartheta} \delta x_{i\vartheta} = 0 (i = 1, \dots, n)$$

№ 5 Какой вид имеют условия трансверсальности для задачи Больца на условный экстремум, если время окончания процесса не задано, а правый конец траектории свободен?

$$\left(\frac{\partial R}{\partial t} + \Phi - \dot{x}^T \Phi_{\dot{x}}\right)|_{t=\vartheta} \delta \vartheta = 0;$$

$$\left(\frac{\partial R}{\partial x_i} + \Phi_{\dot{x}_i}^T\right)|_{t=\vartheta} \delta x_{i\vartheta} = 0 (i = 1, \dots, n) = 0$$

$$(\Phi - \dot{x}^T \Phi_{\dot{x}})|_{t=\vartheta} \delta \vartheta = 0.$$

$$\Phi_{\dot{x}_i}^T|_{t=\vartheta} \delta x_{i\vartheta} = 0 (i = 1, \dots, n)$$

№ 6 Какой вид имеет каноническая форма уравнения Эйлера?

$$\frac{d\Psi}{dt} = -\frac{\partial H}{\partial x}$$

$$\frac{d\Psi}{dt} = -\frac{\partial H}{\partial x}; \quad \frac{dx}{dt} = \frac{\partial H}{\partial \Psi}$$

$$\frac{dx}{dt} = - \frac{\partial H}{\partial \Psi}.$$

$$\frac{d\Psi}{dt} = \frac{\partial H}{\partial x}; \quad \frac{dx}{dt} = - \frac{\partial H}{\partial \Psi}$$

№ 7 Какой вид имеет функция Гамильтона для задачи Лагранжа?

$$H = \Psi^T \dot{x} - L(t, x, \dot{x})$$

$$H = \Psi^T \dot{x}$$

$$H = L(t, x, \dot{x})$$

$$H = \Psi^T \dot{x} + L(t, x, \dot{x})$$

№ 8 Какой вид имеет функция Гамильтона для задачи Майера?

$$H = \Psi^T \dot{x} - L(t, x, \dot{x})$$

$$H = \Psi^T \dot{x}$$

$$H = L(t, x, \dot{x})$$

$$H = \Psi^T \dot{x} + L(t, x, \dot{x})$$

№ 9 Какой вид имеет функция Гамильтона для задачи Майера?

$$H = \Psi^T \dot{x} - L(t, x, \dot{x})$$

$$H = \Psi^T \dot{x}$$

$$H = L(t, x, \dot{x})$$

$$H = \Psi^T \dot{x} + L(t, x, \dot{x})$$

№ 10 От чего зависит размерность вектора неопределенных множителей Лагранжа в задаче на условный экстремум?

- От размерности вектора $x(t)$
- От числа уравнений.
- От числа граничных условий.
- От числа условий на левом и правом концах траектории

ПСК-6

Вопросы открытого типа:

- № 1 Размерность вектора неопределенных множителей Лагранжа в задаче на условный экстремум зависит от _____
- № 2 Непрерывная функция, имеющая непрерывную первую и вторую производную принадлежит _____ классам
- № 3 Функции, принадлежащие классу C^1 непрерывные и имеют непрерывную _____ производную
- № 4 Особенность оптимального управления при использовании для линейной системы дифференциальных уравнений интегрального квадратичного критерия –

- управление является _____ относительно фазовых координат управляемой системы.
- № 5 _____ – функция, которая принадлежит тому же классу функций, что и исходная функция, но норма которой мала.
- № 6 Какая задача называется задачей Майера?
- № 7 Как перейти от задачи Майера к задаче Лагранжа?
- № 8 Как перейти от задачи Лагранжа к задаче Майера?
- № 9 Как перейти от задачи Больца к задаче Майера?
- № 10 В чем отличие задачи Майера от задачи Лагранжа?
Вопросы закрытого типа:
- № 1 Каким граничным условиям удовлетворяет уравнение Эйлера для простейшей задачи вариационного исчисления?
- Должны быть заданы начальные и граничные условия для $x(t)$, начальное и конечное время движения.
 - Должны быть заданы начальные условия.
 - Должны быть заданы граничные условия.
 - Должно быть задано начальное время движения.
- № 2 Для чего используется вторая вариация функционала?
- Для определения максимума функционала.
 - Для определения минимума функционала.
 - Для определения: максимум или минимум достигается на функции, полученной из решения уравнения Эйлера.
 - Для проверки выполнения граничных условий.
- № 3 Когда используются условия Вейерштрасса - Эрдмана?
- Когда искомая функция претерпевает разрыв.
 - Когда искомая функция претерпевает излом.
 - Когда нужно записать граничные условия на правом конце траектории.
 - Когда нужно записать граничные условия на левом конце траектории.
- № 4 В чем особенность задача на условный экстремум?
- Наличие системы уравнений.
 - Наличие условий трансверсальности.
 - Наличие дополнительных условий на левом или правом конце траектории.
 - Отсутствие условий трансверсальности.
- № 5 В чем особенность простейшей задачи вариационного исчисления?
- Заданы граничные условия на левом конце траектории.
 - Заданы граничные условия на правом конце траектории.
 - Заданы граничные условия на левом и правом конце траектории.
 - Нет граничных условий.
- № 6 Когда возникает необходимость решения уравнения Риккати?
- Когда движение определяется линейной системой дифференциальных уравнений.
 - Когда система дифференциальных уравнений нелинейная, а критерий оптимальности является интегральным квадратичным.
 - При синтезе линейной системы дифференциальных уравнений с интегральным квадратичным критерием.
 - Когда система уравнений движения является нелинейной, но управление входит линейно.
- № 7 В чем особенность градиентных методов первого порядка для решения задач оптимального управления?
- Использование уравнения Эйлера.

- Задание некоторой начальной функции управления.
- Непосредственное использование первой вариации функционала для скорейшего спуска (подъема) к минимальному (максимальному) значению функционала на каждом шаге итерационного процесса.
- Вводится несколько дополнительных функционалов.

№ 8 В чем особенность метода прогонки для решения краевой задачи?

- Задают граничные условия на правом конце траектории и в результате решения системы уравнений в обратном направлении времени находят граничные условия на левом конце траектории.
- Из условий трансверсальности находят граничные условия на правом конце траектории и в результате решения матричного уравнения Риккати в обратном направлении времени определяют граничные условия на левом конце траектории.
- Задают граничные условия на правом конце траектории, а затем определяют граничные условия на левом конце траектории.
- Вместо задания начальных условий задают граничные условия на другом конце траектории.

№ 9 В чем особенность задачи Больца?

- Функционал имеет терминальную и интегральную часть.
- Функционал является терминальным.
- Функционал является интегральным.
- Отсутствуют граничные условия на концах траектории.

№ 10 Соотнесите задачу на условный экстремум и соответствующей ее вид функционала

1. задачи Майера
2. задачи Лагранжа
3. задачи Больца

A.

$$\Phi = \lambda^T(t) g(t, x(t), \dot{x}(t))$$

B.

$$\Phi = L + \lambda^T(t) g(t, x(t), \dot{x}(t))$$