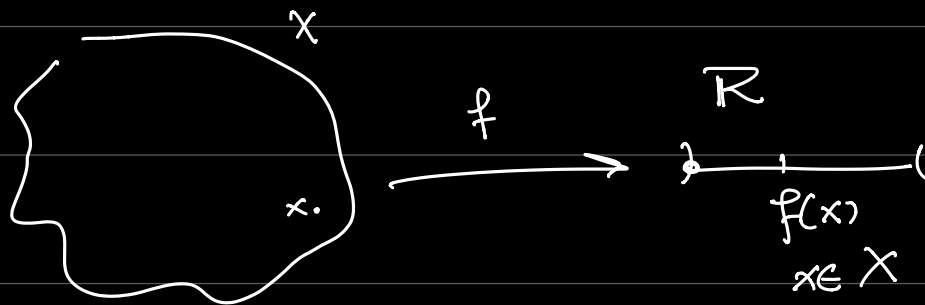


# Esistenza delle soluzioni dei problemi di controllo ottimo



Problema: trovare  $\min_{x \in X} f(x)$  potrebbe non avere soluzione

Quello che esiste sempre è una successione di

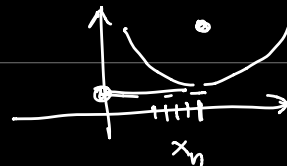
elementi  $(x_n)_n \subseteq X$  tale che  $f(x_n) \rightarrow \inf_{x \in X} f(x)$

$$(\forall \varepsilon > 0 \exists x_\varepsilon \in X : f(x_\varepsilon) < \inf_{x \in X} f(x) + \varepsilon)$$

Pb: (a)  $x_n$  ha un limite  $\bar{x}$  in un senso opportuno?

(b)  $\bar{x} \in X$ ?

(c)  $f(\bar{x}) = \inf_{x \in X} f(x)$



Problema di controllo ottimo:

$$\left\{ \begin{array}{l} x' = f(x, u) \\ x(0) = x_0 \end{array} \right.$$

$$+ \text{vincoli}$$

$$\psi(x(T)) = \max$$

Avremo una successione massimizzante  $(x_n, u_n)$ :

$$\psi(x_n(T)) \nearrow \sup_{\psi \in \mathcal{D}} \psi(x(T))$$

Domande:

(a)  $u_n \xrightarrow{?} u^*$  nel senso opportuno?

$x'_n = f(x_n(t), u_n(t)) \xrightarrow{?}$  dell'equazione

(b)  $(x_n, u_n) \rightarrow (x_n^*, u_n^*)$

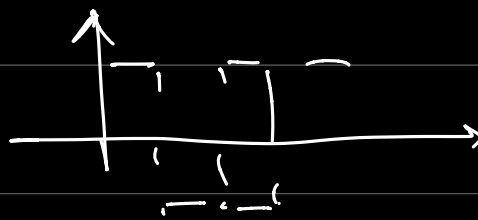
risolve ancora l'equazione?

(c)  $\psi(x_n^*(T)) \xrightarrow{?} \text{sep}$

Problems:  $u_n$

potrebbero avere un

carattere fortemente oscillatorio.

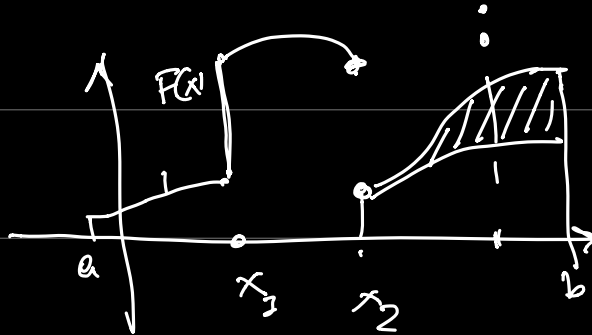


Equazioni differenziali multivalche o inclusioni differenziali

$$x'(t) = f(t, x(t), u(t)) \quad f: (t, x) \mapsto f(t, x)$$

inclusioni differenziali:  $F: D \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow F(x) \in \mathcal{P}(\mathbb{R}^n)$

$\mathcal{P}(\mathbb{R}^n) = \{ \text{sono i } \underline{\text{sottoinsiemi di } \mathbb{R}^n} \}$

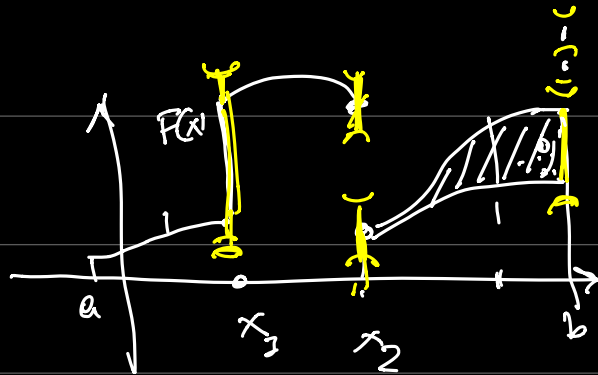


Equazione differenziale multivalco.

$$\begin{cases} x'(t) \in F(x(t)) \\ x(0) = x_0 \end{cases} \quad t \in [0, 1]$$

Definizione: Diciamo che la funzione multivalua  $F: D \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  è semicontinua superiormente in  $x_0$

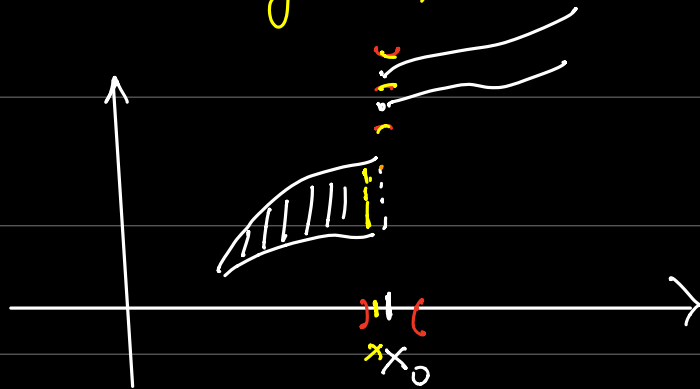
$$\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0 : |x - x_0| < \delta \Rightarrow F(x) \subset B_\varepsilon(F(x_0))$$



$$F(x_2) = \{c_1, c_2\}$$

$$B_\varepsilon(x_2) = B_\varepsilon(c_1) \cup B_\varepsilon(c_2)$$

$$B_\varepsilon(F(x_0)) = \bigcup_{y \in F(x_0)} B_\varepsilon(y)$$



Non è semicontinua superiormente in  $x_0$

Proposizione: Il grafico di una funzione semicontinua superiormente è un chiuso cioè se ho una successione

$$(x_n, y_n) : y_n \in F(x_n) \quad \forall n, \text{ e } x_n \rightarrow \bar{x}, y_n \rightarrow \bar{y} \\ \Rightarrow \bar{y} \in F(\bar{x})$$

Dimostrazione (per esercizio).

Passaggio da pb. di controllo all'equazione  
multivalore:

$$F(x) =: \{ f(x, u) : u \in \mathcal{U} \}$$

attenzione:  $(f, \mathcal{U}) \rightarrow F$  è un passaggio facile

Il passaggio inverso è più scabroso: alla stessa  $F$   
multivalore potrebbero corrispondere più sistemi dinamici  
controllati  $(f, \mathcal{U})$ .

Problema: Quando possiamo essere certi che

$$x \mapsto F(x) = \bigcup_{u \in \mathcal{U}} f(x, u)$$

è semicontinua superiormente?

Se  $f$  è una funzione continua e  $\mathcal{U}$  è chiuso  $\Rightarrow$  Ok.

TEOREMA (di Filippov): Sia  $F$  una funzione semi-  
continua superiormente, e tale che  $\forall x, F(x)$  sia  
un convesso, chiuso, limitato

$$\begin{cases} x'(t) \in F(x(t)) \\ x(0) = x_0 \end{cases}$$

con condizione fine  
 $x(T) = x_1$

allora il problema di tempo minimo ha almeno una soluzione.

[La stessa tesi è vera per un problema con vincoli lineari  $x_i(T) = c_i$ , e  $\psi(x(T))$ , con  $\psi$  continua].

Dimostrazione (cenni).

Consideriamo una successione minimizzante

$(x_n, T_n)$ , con  $T_n \downarrow T^*$ .

Come prima osservazione dall'inclusione differenziale

$$x'_n \in F(x_n) \quad t \in [0, T_n]$$

dalla limitatezza di  $F$  deduco che  $\|x'_n\|_\infty \leq K$

( $\Rightarrow \|x'_n(t)\| \leq K$  per q.o.  $t \in [0, T^*]$ ).

Possiamo applicare il teorema di Vitali-Hahn-Saks

alla successione  $(x'_n)_n \in L^1$  (in  $L^1$ ), esiste quindi

una <sup>sotto</sup> successione  $(x'_{n_k})_k$  che converge debolmente ad un  
 $\int_0^{T^*} x'_{n_k}(s) \mu(ds) \rightarrow \int_0^{T^*} z(s) \mu(ds)$

limite  $z \in L^1 - \forall t \in [0, T]$  ho  $x_n(t) = x_0 + \int_0^t x'_n(s) ds \rightarrow x^*(t) = x_0 + \int_0^t z(s) ds$

In definitiva ho trovato un limite  $x^*(t)$  puntuale  
della successione  $(x_{n_k})_k, (x'_{n_k})_k$  converge debolmente  
a  $z = (x^*)' \in L^1$ .

[Attenzione: ho già usato la semicontinuità superiore  
per assicurare che la limitazione sugli insiemi  $F(x)$   
è uniforme].

Ora devo dimostrare che il limite risolve l'inclusione  
differenziale

$$(x^*)'(t) = z(t) \in F(x^*(t)) \quad \text{per q.o. } t \in [0, T]$$

Qui interviene la convessità di  $F$

La convergenza debole non implica in nessun  
modo la convergenza puntuale.

$$x'_n(t) \in F(x_n(t)) \quad \text{per q.o. } t$$

Non so che le  $x'_n(t)$  convergono puntualmente a  $z(t)$

Ora invoco il Lemma di Mazur: posso formare una  
successione di combinazioni convesse di

$$y_n'(t) = \sum_{k=1}^m \lambda_{k,n} x_{n+k}'(t) \quad \text{con } \lambda_{k,n} \geq 0 \quad \sum_{k=1}^m \lambda_{k,n} = 1$$

tale che  $y_n'(t)$  converge fortemente a  $z(t) = x^{*'}(t)$  in  $L^1$ .

Estraendo eventualmente un'altra sottosuccessione

ho la convergenza puntuale quasi ovunque di  $y_n'(t)$  a

$$z(t) = x^{*'}(t).$$

Vedo e prendere un punto  $t$  t.c.  $y_n'(t) \rightarrow x^{*'}(t)$ , qui sappiamo

che  $y_n(t)$  e  $x_n(t)$  convergono a  $x^*(t)$  - Usando la semi-continuità superiore - Fisso  $\varepsilon > 0$ , e trovo un  $\delta > 0$  corrispondente.

Quando  $x_n(t) \rightarrow x^*(t)$ , per  $n$  grande  $F(x_n(t)) \in B_\varepsilon(F(x^*(t)))$

per la semi-continuità superiore - Ma anche  $B_\varepsilon(F(x^*(t)))$

è un convesso

$$\Rightarrow \text{se } x_n'(t) \in F(x_n(t)) \in B_\varepsilon(F(x^*(t)))$$

anche le combinazioni convesse

$$y_n'(t) = \sum \lambda_{nk} x_{nk}'(t) \in B_\varepsilon(F(x^*(t)))$$

↓

$$(x^*)'(t) \in B_{\frac{\varepsilon}{2}}(F(x^*(t)))$$

$\Rightarrow$  passando al limite per  $\varepsilon \rightarrow 0$ , sapendo che

$F(x^*(t))$  è chiuso, ottengo

$(x^*)'(t) \in F(x^*(t))$  p.q.o.  $t \in [0, T^+]$ . L

Se consideriamo un problema con un pay-off  $\psi(x(T))$  e vincoli lineari  $x_i(T) = c_i$ . Basta osservare che i vincoli lineari sono conservati nella convergenza debole e la funzione  $\psi$  continua, essendo  $x_n(T) = x_0 + \int_0^T x_n'(s) ds$  convergenti a  $x^*(T)$ . ▣

Osservazione:  $F(x) = \bigcup_{u \in U} f(x, u)$  come fanno ad assicurare

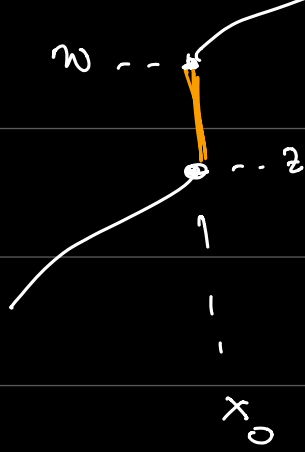
che  $F$  sia (a) semicontinua superiormente, (b) a valori compatti (chiusi e limitati) e (c) convessa?

se  $f$  è continua in  $x, u$  e  $U$  è chiuso e limitato

O.k. per (a) e (b). Per quanto riguarda (c) la convessità, osserviamo che se  $f$  dipende linearmente da  $u$  allora  $F$  è convessa. Se anche  $U$  è convesso.

Supponiamo che  $\bigvee_{u \in U} f(x)$  non sia convessa. Posso ricapitolare con  $\text{co}(F(x)) = \{ z : z = t z + (1-t) w, \text{ con } z, w \in F(x) \}$





$$F(x_0) = \{z, n\}$$