

Вариационное исчисление: задачи,  
алгоритмы, примеры.

А.В. Ожегова, Р.Г. Насибуллин

Казань, 2013

УДК 519.6, 517.97

ББК

*Печатается по решению методической комиссии Института  
математики и механики им. Н.И. Лобачевского*

**Научный редактор**

к.ф.-м.н., доцент **Сурай Л.А.**

**Рецензенты**

к.т.-н., доцент КГАСУ **Горская Т.Ю.** и к.ф.-м.н., доцент **Тазюков Б.Ф.**

**Ожегова А.В., Насибуллин Р.Г.**

**Вариационное исчисление: задачи, алгоритмы, примеры:**  
методическое пособие / А.В. Ожегова, Р.Г. Насибуллин – Казань: Казан.  
ун-т, 2013. – 40 с.

Данные методические указания предназначены для студентов 3, 4 курсов по специальностям/направлениям "математика", "математика и компьютерные науки", "механика", "механика и математическое моделирование" при изучении дисциплин "Вариационное исчисление и методы оптимизации", "Теория оптимизации", "Экстремальные задачи".

УДК 519.6, 517.97

ББК

© Казанский университет, 2013

© Ожегова А.В., Насибуллин Р.Г., 2013

# Оглавление

Введение . . . . .	4
1. Простейшая задача вариационного исчисления . . . . .	5
1.1 Постановка задачи . . . . .	5
1.2 Алгоритм решения . . . . .	7
1.3 Пример . . . . .	10
2. Задача Больца . . . . .	15
2.1 Постановка задачи . . . . .	15
2.2 Алгоритм решения . . . . .	16
2.3 Пример . . . . .	17
3. Изопериметрическая задача . . . . .	20
3.1 Постановка задачи . . . . .	20
3.2 Алгоритм решения . . . . .	22
3.3 Пример . . . . .	24
4. Задача со старшими производными . . . . .	26
4.1 Постановка задачи . . . . .	26
4.2 Алгоритм решения . . . . .	29
4.3 Пример . . . . .	30
5. Задача с подвижными концами . . . . .	32
5.1 Постановка задачи . . . . .	32
5.2 Алгоритм решения . . . . .	32
5.3 Пример . . . . .	33
6. Задача Лагранжа . . . . .	35
6.1 Постановка задачи . . . . .	35
6.2 Алгоритм решения . . . . .	36
6.3 Пример . . . . .	37
Литература . . . . .	39

# Введение

Данное методическое пособие посвящено задачам классического вариационного исчисления и является дополнением к курсу лекций "Вариационное исчисление и методы оптимизации", "Теория оптимизации" и "Экстремальные задачи", читаемым в Институте математики и механики им. Н.И. Лобачевского Казанского университета.

Изложение материала ведется по методологии, основанной на общем принципе исследования экстремальных задач — принципе Лагранжа. За базу взяты учебники [1] – [3], написанные преподавателями, читавшими курс оптимизации на механико-математическом факультете МГУ.

В каждом пункте настоящего пособия излагается постановка определенной задачи, приводятся основные определения, указывается алгоритм решения на основе имеющихся необходимых и достаточных условий экстремума с дальнейшей демонстрацией на конкретном примере.

# 1. Простейшая задача вариационного исчисления

## 1.1 Постановка задачи

*Простейшей задачей классического вариационного исчисления* (ПЗВИ) называется следующая экстремальная задача:

$$J(x(\cdot)) = \int_{t_0}^{t_1} f(t, x(t), \dot{x}(t)) dt \rightarrow \text{extr}, \quad (1.1)$$

$$x(t_0) = x_0, \quad x(t_1) = x_1, \quad (1.2)$$

где  $f = f(t, x(t), \dot{x}(t))$  — данная функция трех переменных, называемая **интегрантом**. Отрезок  $[t_0, t_1]$  предполагается фиксированным и конечным,  $t_0 < t_1$ . Экстремум функционала (1.1) ищется среди непрерывно дифференцируемых функций  $x \in C^1([t_0, t_1])$ , удовлетворяющих **краевым условиям** (1.2). Такие функции называют **допустимыми** и говорят, что задача (1.1) — (1.2) дана в слабой постановке.

Введем норму в пространстве  $C^1([t_0, t_1])$

$$\|x\|_1 = \|x\|_{C^1([t_0, t_1])} := \max \{ \|x\|_C, \|\dot{x}\|_C \},$$

где

$$\|x\|_C := \max_{t_0 \leq t \leq t_1} |x(t)|.$$

**Определение 1.** *Допустимая функция  $\hat{x}$  доставляет слабый локальный минимум в задаче (1.1) — (1.2) ( $\hat{x} \in wlostin$ ), если существует  $\delta > 0$  такое, что*

$$J(x(\cdot)) \geq J(\hat{x}(\cdot))$$

для любой допустимой функции  $x$ , для которой

$$\|x - \hat{x}\|_1 < \delta.$$

**Определение 2.** *Допустимая функция  $\hat{x}$  доставляет слабый абсолютный (слабый глобальный) минимум в задаче (1.1) — (1.2) ( $\hat{x} \in wabstmin$ ), если*

$$J(x(\cdot)) \geq J(\hat{x}(\cdot))$$

для любой допустимой функции  $x$ .

В качестве множества допустимых функций можно выбрать пространство кусочно-непрерывно дифференцируемых функций на  $[t_0, t_1]$  ( $x \in KC^1[t_0, t_1]$ ) с нормой

$$\|x\|_0 = \|x\|_C,$$

удовлетворяющих краевым условиям (1.2). В этом случае говорят о сильной постановке задачи.

**Определение 3.** Говорим, что допустимая функция  $\hat{x}$  доставляет **сильный локальный минимум** в задаче (1.1) – (1.2) ( $\hat{x} \in strlocmin$ ), если существует  $\delta > 0$  такое, что

$$J(x(\cdot)) \geq J(\hat{x}(\cdot))$$

для любой допустимой функции  $x$ , для которой

$$\|x - \hat{x}\|_0 < \delta.$$

**Определение 4.** Говорим, что допустимая функция  $\hat{x}$  доставляет **сильный абсолютный (сильный глобальный) минимум** в задаче (1.1) – (1.2), если

$$J(x(\cdot)) \geq J(\hat{x}(\cdot))$$

для любой допустимой функции  $x$ .

Часто в вариационном исчислении функции  $x(t)$ , доставляющие минимум (максимум) функционалу, называют точками минимума (максимума) или точками экстремума.

Уравнение

$$-\frac{d}{dt}\hat{f}_{\dot{x}}(t) + \hat{f}_x(t) = 0, \quad \forall t \in [t_0, t_1].$$

называют **уравнением Эйлера**. Здесь

$$\hat{f}_{\dot{x}}(t) := \frac{d}{d\dot{x}} f(t, x, \dot{x}) \Big|_{\substack{x=\hat{x}(t) \\ \dot{x}=\hat{\dot{x}}}}, \quad \hat{f}_x(t) := \frac{d}{dx} f(t, x, \dot{x}) \Big|_{\substack{x=\hat{x}(t) \\ \dot{x}=\hat{\dot{x}}}}.$$

Функции, являющиеся решениями уравнения Эйлера, называются **экстремалиями**. Экстремали, удовлетворяющие краевым условиям (1.2), называются **допустимыми экстремалиями** в ПЗВИ (1.1)–(1.2).

Скажем, что на  $\hat{x}$  выполнено **условие Лежандра**, если

$$\hat{f}_{\dot{x}\dot{x}} \geq 0, \quad \forall t \in [t_0, t_1],$$

и **усиленное условие Лежандра**, если

$$\hat{f}_{\dot{x}\dot{x}} > 0, \quad \forall t \in [t_0, t_1].$$

Уравнение

$$-\frac{d}{dt} \left( \hat{f}_{\dot{x}\dot{x}}(t)\dot{h}(t) + \hat{f}_{\dot{x}x}(t)h(t) \right) + \hat{f}_{x\dot{x}}(t)\dot{h}(t) + \hat{f}_{xx}(t)h(t) = 0$$

называют **уравнением Якоби** для исходной задачи на экстремали  $\hat{x}$ .

Точка  $\tau$  называется **сопряженной с точкой**  $t_0$ , если для решения уравнения Якоби  $h(t)$  с начальными условиями

$$h(t_0) = 0, \quad \dot{h}(t_0) = 1,$$

имеет место равенство

$$h(\tau) = 0.$$

Говорят, что на  $\hat{x}$  выполнено **условие Якоби**, если в интервале  $(t_0, t_1)$  нет точек, сопряженных с  $t_0$ , и **усиленное условие Якоби**, если в полуинтервале  $(t_0, t_1]$  нет точек, сопряженных с  $t_0$ .

Функция

$$\mathcal{E}(t, x, \dot{x}, u) = f(t, x, u) - f(t, x, \dot{x}) - f_{\dot{x}}(t, x, \dot{x})(u - \dot{x})$$

называется **функцией Вейерштрасса** интегранта  $f$ .

Говорят, что на  $\hat{x}$  выполнено **условие Вейерштрасса**, если

$$\mathcal{E}(t, \hat{x}, \hat{\dot{x}}, u) = f(t, \hat{x}, u) - f(t, \hat{x}, \hat{\dot{x}}) - \hat{f}_{\dot{x}}(t)(u - \hat{\dot{x}}) \geq 0, \quad \forall u \in \mathbb{R}, \forall t \in [t_0, t_1].$$

## 1.2 Алгоритм решения

Для определенности будем исследовать ПЗВИ на минимум.

1. Найти допустимые экстремали. С этой целью выписать *необходимое условие экстремума первого порядка для ПЗВИ* — уравнение Эйлера:

$$-\frac{d}{dt} \hat{f}_{\dot{x}}(t) + \hat{f}_x(t) = 0.$$

Найти решения уравнения Эйлера  $\hat{x}$ , удовлетворяющие заданным условиям на концах ("допустимые экстремали")

2. Для каждой допустимой экстремали проверить *необходимые и достаточные условия локального минимума второго порядка*.

2.1. Проверить выполнение *условия Лежандра*:

а) Если условие Лежандра не выполнено, т.е. функция  $\widehat{f}_{\dot{x}\dot{x}}$  знакопеременна на отрезке  $[t_0, t_1]$ , то не выполнено необходимое условие слабого (а, следовательно, и сильного) экстремума.

б) Если выполнено условие Лежандра:

$$\widehat{f}_{\dot{x}\dot{x}}(t) \geq 0, \quad \forall t \in [t_0, t_1],$$

то  $\widehat{x}$  можно подозревать на точку слабого (сильного) локального минимума.

в) Если выполнено усиленное условие Лежандра, то переходим к проверке *условия Якоби*.

2.2. Записать уравнение Якоби на экстремали  $\widehat{x}$ :

$$-\frac{d}{dt} \left( \widehat{f}_{\dot{x}\dot{x}}(t)\dot{h}(t) + \widehat{f}_{\dot{x}x}(t)h(t) \right) + \widehat{f}_{x\dot{x}}(t)\dot{h}(t) + \widehat{f}_{xx}(t)h(t) = 0$$

и решить его с начальными данными

$$h(t_0) = 0, \quad \dot{h}(t_0) = 1.$$

2.3. Найти сопряженные с  $t_0$  точки  $\tau$ , т.е. нули найденного решения  $h(t)$  уравнения Якоби при  $t > t_0$  и проверить выполнение условия Якоби.

Если при выполнении усиленного условия Лежандра условие Якоби не выполнено, то не выполняется необходимое условие, следовательно,  $\widehat{x}$  — не доставляет локального минимума.

Если при выполнении усиленного условия Лежандра выполнено усиленное условие Якоби, то выполнено достаточное условие слабого минимума, и  $\widehat{x} \in wlocmin$ .

2.4. Проверка *на сильный минимум*.

- а) Если интегрант  $f$  является выпуклым по  $\dot{x}$  при всех фиксированных  $t$  и  $x$ , рассматриваемых в качестве параметра, то  $\hat{x}$  доставляет сильный минимум в задаче.
- б) Если интегрант  $f$  является ни выпуклым ни вогнутым, то следует проверить выполнение необходимого условия сильного экстремума — условие Вейерштрасса:

$$\mathcal{E}(t, \hat{x}, \dot{\hat{x}}, u) \geq 0, \quad \forall u \in \mathbb{R}, \forall t \in [t_0, t_1].$$

Если не выполнено условие Вейерштрасса, то в этом случае найденная допустимая экстремаль не доставляет сильного минимума.

**Замечание 2.** При исследовании ПЗВИ на максимум необходимо следовать этому же алгоритму, учитывая, что условие Лежандра выполнено, если

$$\hat{f}_{\dot{x}\dot{x}}(t) \leq 0, \quad \forall t \in [t_0, t_1],$$

и усиленное условие Лежандра, если

$$\hat{f}_{\dot{x}\dot{x}}(t) < 0, \quad \forall t \in [t_0, t_1].$$

Условие Вейерштрасса означает, что

$$\mathcal{E}(t, \hat{x}, \dot{\hat{x}}, u) \leq 0, \quad \forall u \in \mathbb{R}, \forall t \in [t_0, t_1],$$

а для сильного максимума функция  $f$  должна быть вогнутой по  $\dot{x}$ .

**Замечание 3.** Задачу

$$J(x(\cdot)) = \int_{t_0}^{t_1} f(t, x(t), \dot{x}(t)) dt \rightarrow \sup,$$

$$x(t_0) = x_0, \quad x(t_1) = x_1,$$

можно заменить эквивалентной ей задачей

$$-J(x(\cdot)) = - \int_{t_0}^{t_1} f(t, x(t), \dot{x}(t)) dt \rightarrow \inf,$$

$$x(t_0) = x_0, \quad x(t_1) = x_1.$$

**Замечание 4.** В ПЗВИ (1.1)–(1.2) в качестве  $x(t)$  может выступать вектор функция  $x(t) = (x_1(t), \dots, x_n(t))$ . Тогда необходимым условием локального экстремума является система уравнений Эйлера

$$-\frac{d}{dt}\widehat{f}_{\dot{x}_i}(t) + \widehat{f}_{x_i}(t) = 0, \quad \forall t \in [t_0, t_1], \quad i = \overline{1, n}.$$

Условие Лежандра  $\widehat{f}_{\dot{x}\dot{x}} \geq 0$  означает неотрицательную определенность матрицы

$$f_{\dot{x}\dot{x}} = \begin{pmatrix} f_{\dot{x}_1\dot{x}_1} & \cdots & f_{\dot{x}_1\dot{x}_n} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ f_{\dot{x}_n\dot{x}_1} & \cdots & f_{\dot{x}_n\dot{x}_n} \end{pmatrix}$$

на элементе  $\widehat{x}$ , а условие  $\widehat{f}_{\dot{x}\dot{x}} > 0$  — ее положительную определенность.

Матричное уравнение Якоби

$$-\frac{d}{dt} \left( \widehat{f}_{\dot{x}\dot{x}}(t)\dot{h}(t) + \widehat{f}_{\dot{x}x}(t)h(t) \right) + \widehat{f}_{x\dot{x}}(t)\dot{h}(t) + \widehat{f}_{xx}(t)h(t) = 0$$

эквивалентно системе уравнений.

### 1.3 Пример

А) Найти решение следующей экстремальной задачи

$$J(x(\cdot)) = \int_0^1 \dot{x}^3 dt \rightarrow \inf,$$

$$x(0) = 0, \quad x(1) = 1.$$

#### Решение

1. Запишем необходимое условие слабого, а значит, и сильного экстремума — уравнение Эйлера

$$-\frac{d}{dt}f_{\dot{x}} + f_x = 0 \iff \frac{d}{dt}3\dot{x}^2 = 0 \iff \dot{x} = \text{const.}$$

Общее решение уравнение Эйлера

$$x = x(t) = C_1 t + C_2.$$

Из условий на концах находим, что

$$C_1 = 1, C_2 = 0.$$

Таким образом, имеется единственная допустимая экстремаль

$$\hat{x} = \hat{x}(t) = t.$$

2. Проверим на  $\hat{x} = t$  необходимые и достаточные условия экстремума.

2.1. Усиленное условие Лежандра выполнено:

$$\hat{f}_{\dot{x}\dot{x}}(t) = 6\dot{\hat{x}}(t) = 6 > 0, \quad \forall t \in [0, 1],$$

Следовательно, переходим к проверке условия Якоби.

2.2. Выпишем уравнение Якоби

$$-\frac{d}{dt}6\dot{h} = 0 \Leftrightarrow \ddot{h} = 0.$$

Общее решение уравнения Якоби

$$h(t) = C_1 t + C_2.$$

Начальным условиям

$$h(0) = 0, \dot{h}(0) = 1,$$

удовлетворяет функция

$$h(t) = t.$$

2.3. Функция  $h(t) = t$  не имеет нулей в полуинтервале  $(0, 1]$ . Значит, сопряженных точек нет, и стало быть, выполнено усиленное условие Якоби. Таким образом, выполнено достаточное условие слабого локального минимума, т.е.  $\hat{x} \in wlocmin$ .

2.4. Проверка на сильный экстремум.

а) Поскольку функция  $f = \dot{x}^3$  не выпукла по  $\dot{x}$ , то достаточное условие сильного минимума не выполняется.

б) Проверим необходимое условие сильного минимума — условие Вейерштрасса:

$$\begin{aligned}\varepsilon(t, \hat{x}, \dot{\hat{x}}, u) &= f(t, \hat{x}, u) - f(t, \hat{x}, \dot{\hat{x}}) - \widehat{L}_{\dot{x}}(t)(u - \dot{x}) = \\ &= u^3 - \hat{x}^3 - 3\dot{\hat{x}}^2(u - \dot{\hat{x}}) = u^3 - 1 - 3(u - 1) = u^3 - 3u + 2.\end{aligned}$$

Очевидно, что  $\forall u \in \mathbb{R}, \forall t \in [0, 1]$  функция

$$\varepsilon(t, \hat{x}, \dot{\hat{x}}, u) = u^3 - 3u + 2$$

знакопеременна, следовательно, условие Вейерштрасса не выполняется. Так как не выполняется необходимое условие, то функция  $\hat{x}$  не доставляет сильного локального минимума.

**Ответ:**  $\hat{x} = t \in \text{wlocmin}, J(\hat{x}) = 1$ .

в) Решить следующую экстремальную задачу

$$\begin{aligned}J(x_1(\cdot), x_2(\cdot)) &= \int_1^2 (\dot{x}_1^2 + \dot{x}_2^2 + x_2^2) dt \rightarrow \inf, \\ x_1(1) &= 1, \quad x_1(2) = 2, \quad x_2(1) = 0, \quad x_2(2) = 1.\end{aligned}$$

### Решение

1. Найдем допустимые экстремали. Система уравнений Эйлера имеет вид

$$\begin{cases} -\frac{d}{dt} 2\dot{x}_1 = 0, \\ -\frac{d}{dt} 2\dot{x}_2 + 2x_2 = 0. \end{cases}$$

Решив ее, получим

$$x_1(t) = C_1 t + C_2, \quad x_2(t) = C_3 e^t + C_4 e^{-t}.$$

Из граничных условий находим, что

$$C_1 = 1, \quad C_2 = 0, \quad C_3 = \frac{1}{e^2 - 1}, \quad C_4 = -\frac{e^2}{e^2 - 1}.$$

Откуда

$$\begin{cases} \hat{x}_1(t) = t, \\ \hat{x}_2(t) = \frac{e^t - e^{-t+2}}{e^2 - 1}. \end{cases}$$

2. Проверим на полученных экстремалях необходимые и достаточные условия экстремума второго порядка.

2.1. Так как матрица

$$\widehat{f}_{\dot{x}\dot{x}}(t) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

положительно определена при любом  $t \in [0, 1]$ , то выполнено усиленное условие Лежандра.

2.2. Для проверки условия Якоби запишем систему уравнений Якоби. Учитывая, что

$$\begin{aligned} \widehat{f}_{\dot{x}\dot{x}}(t) &= \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}, & \widehat{f}_{\dot{x}x}(t) &= \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \\ \widehat{f}_{xx}(t) &= \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, & \widehat{f}_{xx}(t) &= \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}, \end{aligned}$$

имеем

$$-\frac{d}{dt} \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \dot{h}_1 \\ \dot{h}_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} h_1 \\ h_2 \end{pmatrix} = 0,$$

то есть

$$\begin{cases} -\frac{d}{dt} 2\dot{h}_1 = 0, \\ -\frac{d}{dt} 2\dot{h}_2 + 2h_2 = 0. \end{cases}$$

Общее решение этой системы

$$h_1(t) = A_1 t + A_2, \quad h_2(t) = A_3 e^t + A_4 e^{-t}.$$

Константы  $A_1, A_2, A_3, A_4$  найдем из условий

$$h_1(0) = 0, \quad \dot{h}_1(0) = 1, \quad h_2(1) = 0, \quad \dot{h}_2(1) = 1,$$

которые приводят к системе

$$\begin{cases} A_1 + A_2 = 0, \\ A_1 = 1, \\ A_3 e + A_4 e^{-1} = 0, \\ A_3 - A_4 e^{-1} = 1. \end{cases}$$

Откуда

$$A_1 = 1, \quad A_2 = -1, \quad A_3 = \frac{1}{2e}, \quad A_4 = \frac{e}{2}.$$

Следовательно, решение системы уравнений Якоби имеет вид

$$h_1(t) = t, \quad h_2(t) = \frac{e^{t-1} + e^{1-t}}{2}.$$

2.3. Очевидно, что на  $(1, 2]$  нет точек, сопряженных с точкой 1. Следовательно, выполнено усиленное условие Якоби. Так как усиленные условия Лежандра и Якоби являются достаточным условием слабого локального минимума, то  $\hat{x} \in wlocmin$ .

2.4. Поскольку интегрант является выпуклым по  $\dot{x}$ , то  $\hat{x}(t) = (\hat{x}_1, \hat{x}_2)$  является и сильным локальным минимумом.

3. Так как интегрант  $f(t) = \dot{x}_1^2 + \dot{x}_2^2 + x_2^2$  является к тому же квадратичным, то  $\hat{x}(t) = (\hat{x}_1, \hat{x}_2)$  доставляет абсолютный минимум.

**Ответ:**  $\hat{x} = t \in wabsmin, J(\hat{x}) = \frac{2e^2}{e^2-1}$ .

С) Найти решение следующей экстремальной задачи

$$J(x_1(\cdot), x_2(\cdot)) = \int_0^\pi (2x_1x_2 - 2x_1^2 + \dot{x}_1^2 - \dot{x}_2^2) dt \rightarrow \inf,$$

$$x_1(0) = 0, \quad x_1(\pi) = 1, \quad x_2(0) = 0, \quad x_2(\pi) = 1.$$

### Решение

1. Запишем необходимое условие 1-го порядка — систему уравнений Эйлера

$$\begin{cases} \ddot{x}_1 + 2x_1 - x_2 = 0, \\ \ddot{x}_2 + x_1 = 0. \end{cases}$$

Преобразуя, получим

$$\begin{cases} x_2 = \ddot{x}_1 + 2x_1, \\ x_1^{(4)} + 2\ddot{x}_1 + x_1 = 0; \end{cases} \iff$$

$$\iff \begin{cases} x_2 = \ddot{x}_1 + 2x_1, \\ x_1 = C_1 \cos t + C_2 \sin t + t(C_3 \cos t + C_4 \sin t). \end{cases}$$

В силу граничных условий  $x_1(0) = 0$ ,  $x_1(\pi) = 1$ , имеем

$$C_1 = 0, C_3 = -\frac{1}{\pi},$$

т.е.

$$x_1 = C_2 \sin t + t \left( -\frac{1}{\pi} \cos t + C_4 \sin t \right)$$

и

$$\begin{aligned} x_2 &= (C_2 \sin t + t(-\frac{1}{\pi} \cos t + C_4 \sin t))'' + 2(C_2 \sin t + t(-\frac{1}{\pi} \cos t + C_4 \sin t)) = \\ &= C_2 \sin t + C_4(2 \cos t + t \sin t) + \frac{1}{\pi}(2 \sin t - t \cos t). \end{aligned}$$

Неизвестные  $C_2$  и  $C_4$  найдем условий на концах  $x_2(0) = 0$ ,  $x_2(\pi) = 1$ .

Легко получить, что  $C_4 = 0$ , а  $C_2$  — произвольная константа.

Тогда

$$x_2(t) = C_2 \sin t + \frac{1}{\pi}(2 \sin t - t \cos t).$$

В итоге имеем семейство допустимых экстремалей

$$\begin{cases} \hat{x}_1 = C_2 \sin t - \frac{t}{\pi} \cos t, \\ \hat{x}_2(t) = C_2 \sin t + \frac{1}{\pi}(2 \sin t - t \cos t), \end{cases}$$

где  $C_2$  — любая константа.

2. Далее перейдем к проверке условия Лежандра. Матрица

$$\hat{f}_{\dot{x}\dot{x}} = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$$

— знаконеопределена, т.е. не выполнено необходимое условие экстремума 2-го порядка  $\implies$  экстремума нет.

**Ответ:** экстремума нет.

## 2. Задача Больца

### 2.1 Постановка задачи

*Задачей Больца (ЗБ)* называется следующая экстремальная задача:

$$\mathcal{B}(x(\cdot)) = \int_{t_0}^{t_1} f(t, x(t), \dot{x}(t)) dt + \psi(x(t_0), x(t_1)) \rightarrow \text{extr}, \quad (2.1)$$

где  $f = f(t, x(t), \dot{x}(t))$  — данная функция трех переменных, а  $\psi = \psi(x_0, x_1)$  — данная функция двух переменных. Функцию  $f$  называют *интегрантом*, функцию  $\psi$  — *терминантом*, функционал  $\mathcal{B}$  — *функционалом Больца*. Отрезок  $[t_0, t_1]$  предполагается фиксированным и конечным,  $t_0 < t_1$ . Задачу Больца рассматриваем в слабой постановке, т.е. экстремум функционала (2.1) ищем среди непрерывно дифференцируемых функций, которые в данной задаче будут *допустимыми*.

**Определение 5.** Функция  $\hat{x} \in C^1[t_0, t_1]$  доставляет *слабый локальный минимум* в задаче (2.1) ( $\hat{x} \in wlostin$  (2.1)), если существует  $\delta > 0$  такое, что

$$\mathcal{B}(x(\cdot)) \geq \mathcal{B}(\hat{x}(\cdot))$$

для любой функции  $x \in C^1[t_0, t_1]$ , для которой

$$\|x(\cdot) - \hat{x}(\cdot)\|_1 < \delta.$$

**Определение 6.** Функция  $\hat{x} \in C^1[t_0, t_1]$  доставляет *слабый абсолютный минимум* в задаче (2.1) ( $\hat{x} \in wlostin$  (2.1)), если существует  $\delta > 0$  такое, что

$$\mathcal{B}(x(\cdot)) \geq \mathcal{B}(\hat{x}(\cdot))$$

для любой функции  $x \in C^1[t_0, t_1]$ .

## 2.2 Алгоритм решения

1. Выписать необходимые условия экстремума первого порядка:

а) уравнение Эйлера

$$-\frac{d}{dt}\hat{f}_{\dot{x}} + \hat{f}_x = 0;$$

б) условия трансверсальности

$$\hat{f}_{\dot{x}}(t_0) = \hat{\psi}_{x(t_0)},$$

$$\hat{f}_{\dot{x}}(t_1) = -\hat{\psi}_{x(t_1)}.$$

Найти допустимые экстремали, т.е. решения уравнения Эйлера, удовлетворяющие условиям трансверсальности.

2. Показать используя определение, что решением является одна из допустимых экстремалей или, что решения нет.

**Замечание.** В векторном случае  $x(t) = (x_1(t), \dots, x_n(t))$ , необходимыми условиями являются:

- а) система уравнений Эйлера

$$-\frac{d}{dt}f_{\dot{x}_i} + f_{x_i} = 0, \quad i = \overline{1, n};$$

- б) условия трансверсальности

$$\widehat{f}_{\dot{x}_i}(t_0) = \widehat{\psi}_{x_i(t_0)}, \quad i = \overline{1, n},$$

$$\widehat{f}_{\dot{x}_i}(t_1) = -\widehat{\psi}_{x_i(t_1)}, \quad i = \overline{1, n}.$$

## 2.3 Пример

- А) Найти решения следующей экстремальной задачи

$$\mathcal{B}(x(\cdot)) = \int_0^1 (\dot{x}^2 - x) dt + x^2(1) \rightarrow \inf.$$

Отметим, что в нашем случае

$$f(t, x, \dot{x}) = \dot{x}^2 - x, \quad \psi(x(0), x(1)) = x^2(1).$$

### Решение

1. Запишем необходимые условия:

- а) уравнение Эйлера

$$-\frac{d}{dt}f_{\dot{x}} + f_x = 0 \iff 2\ddot{x} + 1 = 0;$$

- б) условия трансверсальности

$$f_{\dot{x}}(0) = \psi_{x(0)} \iff \dot{x}(0) = 0,$$

$$f_{\dot{x}}(1) = -\psi_{x(1)} \iff 2\dot{x}(1) = -2x(1) \iff \dot{x}(1) + x(1) = 0.$$

Общее решение уравнение Эйлера

$$x(t) = -t^2/4 + C_1t + C_2.$$

Из условий трансверсальности находим, что  $C_1 = 0, C_2 = 3/4$ . Таким образом имеется единственная допустимая экстремаль  $\hat{x} = (3 - t^2)/4$ .

2. Покажем, что она доставляет абсолютный минимум в задаче. Действительно, если  $h(t) \in C^1[t_0, t_1]$ , то  $\hat{x}(t) + h(t)$  — произвольная допустимая точка в ЗБ и

$$\mathcal{B}(\hat{x}(t) + h(t)) - \mathcal{B}(\hat{x}(t)) = \int_0^1 2\dot{\hat{x}}\dot{h}dt + \int_0^1 \dot{h}^2dt - \int_0^1 hdt + 2\hat{x}(1)h(1) + h^2(1).$$

Интегрируя по частям и учитывая, что  $\hat{x} = (3 - t^2)/4$  получим

$$\begin{aligned} \mathcal{B}(\hat{x}(t) + h(t)) - \mathcal{B}(\hat{x}(t)) &= 2\dot{\hat{x}}h \Big|_0^1 - \int_0^1 (2\ddot{\hat{x}} + 1)hdt + \\ &+ \int_0^1 \dot{h}^2dt + 2\hat{x}(1)h(1) + h^2(1) = \int_0^1 \dot{h}^2dt + h^2(1) \geq 0. \end{aligned}$$

В итоге имеем, что

$$\mathcal{B}(\hat{x}(t) + h(t)) - \mathcal{B}(\hat{x}(t)) \geq 0$$

при любом выборе функции  $h$ , т.е.  $\hat{x}(t)$  доставляет абсолютный минимум.

**Ответ:**  $\hat{x} = (3 - t^2)/4 \in \text{absm}in$ .

В) Найти решения следующей экстремальной задачи

$$\mathcal{B}(x(\cdot)) = \int_0^\pi (\dot{x}^2 + x^2 - 4x \sin t)dt + 2x^2(0) + 2x(\pi) - x^2(\pi) \rightarrow \inf.$$

В нашем случае

$$f(t, x, \dot{x}) = \dot{x}^2 + x^2 - 4x \sin t,$$

а

$$\psi(x(0), x(1)) = 2x^2(0) + 2x(\pi) - x^2(\pi).$$

## Решение

1. Необходимые условия:

а) уравнение Эйлера

$$-\frac{d}{dt}2\dot{x} + 2x - 4\sin t = 0 \iff 2\ddot{x} - x = -2\sin t;$$

б) условия трансверсальности

$$\begin{cases} 2\dot{x}(0) = 4x(0), \\ 2\dot{x}(\pi) = -2 + 2x(\pi), \end{cases} \iff \begin{cases} \dot{x}(0) = 2x(0), \\ \dot{x}(\pi) = x(\pi) - 1. \end{cases}$$

Получим допустимую экстремаль

$$\hat{x}(t) = e^t + \sin t.$$

2. Пусть  $h(t) \in C^1[t_0, t_1]$ . Тогда

$$\begin{aligned} & B(\hat{x}(t) + h(t)) - B(\hat{x}(t)) = \\ &= \int_0^\pi (\hat{\dot{x}} + \dot{h})^2 + (\hat{x} + h)^2 - 4(\hat{x} + h)\sin t dt + \int_0^\pi \hat{\dot{x}}^2 + \hat{x}^2 - 4\hat{x}\sin t dt + \\ &+ 2(\hat{x}(0) + h(0))^2 + 2(\hat{x}(\pi) + h(\pi)) - (\hat{x}(\pi) + h(\pi))^2 - 2\hat{x}(0)^2 - 2\hat{x}(\pi) + \hat{x}(\pi)^2 = \\ &= \int_0^\pi 2\hat{\dot{x}}\dot{h} dt + \int_0^\pi \dot{h}^2 dt + 2 \int_0^\pi \hat{x}h dt + \int_0^\pi h^2 dt - 4 \int_0^\pi h\sin t dt + \\ &+ 4\hat{x}(0)h(0) + 2h^2(0) + 2h(\pi) - 2\hat{x}(\pi)h(\pi) + h^2(\pi) = \\ &= 2\hat{\dot{x}}h \Big|_0^\pi - 2 \int_0^\pi \hat{\ddot{x}}h dt + \int_0^\pi \dot{h}^2 + 2 \int_0^\pi \hat{x}h dt + \int_0^\pi h^2 dt - \\ &- 4 \int_0^\pi h\sin t dt + 4\hat{x}(0)h(0) + 2h^2(0) + 2h(\pi) - 2\hat{x}(\pi)h(\pi) + h^2(\pi). \end{aligned}$$

Учитывая, что

$$\hat{\dot{x}} = e^t + \cos t, \quad \hat{\ddot{x}} = e^t - \sin t,$$

имеем

$$-2 \int_0^{\pi} \ddot{\hat{x}} h dt + 2 \int_0^{\pi} \hat{x} h dt - 4 \int_0^{\pi} h \sin t dt = 0$$

и

$$2\dot{\hat{x}}(\pi)h(\pi) - \dot{\hat{x}}(0)h(0) = -4\hat{x}(0)h(0) - 2h(\pi) + 2\hat{x}(\pi)h(\pi).$$

Следовательно,

$$\mathcal{B}(\hat{x}(t) + h(t)) - \mathcal{B}(\hat{x}(t)) = \int_0^{\pi} \dot{h}^2 dt + \int_0^{\pi} h^2 + 2h^2(0) + h^2(\pi) \geq 0$$

для любых допустимых функций  $\hat{x} + h \in C^1[0, \pi]$ . Следовательно,

$$\hat{x}(t) = e^t + \sin t$$

доставляет слабый абсолютный минимум в задаче.

**Ответ:**  $\hat{x}(t) = e^t + \sin t \in \text{absmin}$ .

### 3. Изопериметрическая задача

#### 3.1 Постановка задачи

*Изопериметрической задачей* (ИЗ) называется следующая экстремальная задача:

$$J_0(x(\cdot)) = \int_{t_0}^{t_1} f_0(t, x(t), \dot{x}(t)) dt \rightarrow \text{extr}, \quad (3.1)$$

$$J_i(x(\cdot)) = \int_{t_0}^{t_1} f_i(t, x(t), \dot{x}(t)) dt = \gamma_i, \quad i = \overline{1, m}, \quad (3.2)$$

$$x(t_0) = x_0, \quad x(t_1) = x_1, \quad (3.3)$$

где  $f_i = f_i(t, x(t), \dot{x}(t))$  — данные функции трех переменных. Отрезок  $[t_0, t_1]$  предполагается фиксированным и конечным,  $t_0 < t_1$ . Экстремум функционала (3.1) ищется среди непрерывно дифференцируемых функций  $x \in C^1([t_0, t_1])$ , удовлетворяющих *изопериметрическим* условиям (3.2) и *условиям на концах* (3.3), такие функции называются *допустимыми* в ИЗ.

**Определение 7.** Допустимая функция  $\hat{x}$  доставляет **слабый локальный минимум** в задаче (3.1) – (3.3) ( $\hat{x} \in \text{wlocmin}$  (3.1)), если существует  $\delta > 0$  такое, что

$$J_0(x(\cdot)) \geq J_0(\hat{x}(\cdot))$$

для любой допустимой функции  $x$ , для которой

$$\|x(\cdot) - \hat{x}(\cdot)\|_1 < \delta.$$

**Определение 8.** Допустимая функция  $\hat{x}$  доставляет **слабый абсолютный минимум** в задаче (3.1)-(3.3) ( $\hat{x} \in \text{wlocmin}$  (3.1)), если существует  $\delta > 0$  такое, что

$$J_0(x(\cdot)) \geq J_0(\hat{x}(\cdot))$$

для любой допустимой функции  $x$ .

**Лагранжианом** задачи называется функция

$$L = L(t) = L(t, \lambda) = \sum_{i=0}^m \lambda_i f_i(t, x, \dot{x}).$$

Скажем, что на  $\hat{x}$  выполнено **условие Лежандра**, если

$$\hat{L}_{\dot{x}\dot{x}} \geq 0, \quad \forall t \in [t_0, t_1]$$

и **усиленное условие Лежандра**, если

$$\hat{L}_{\dot{x}\dot{x}} > 0, \quad \forall t \in [t_0, t_1].$$

Уравнение

$$-\frac{d}{dt} \left( \hat{L}_{\dot{x}\dot{x}}(t) \dot{h}(t) + \hat{L}_{\dot{x}x}(t) h(t) \right) + \hat{L}_{x\dot{x}}(t) \dot{h}(t) + \hat{L}_{xx}(t) h(t) + \sum_{i=1}^m \mu_i g_i = 0,$$

где  $g_i(t) = -\frac{d}{dt} \hat{f}_{i\dot{x}}(t) + \hat{f}_{i_x}(t)$  называют **уравнением Якоби** для исходной задачи (3.1) на экстремали  $\hat{x}$ .

Пусть на экстремали  $\hat{x}$  выполнено усиленное условие Лежандра. Точка  $\tau$  называется **сопряженной с точкой**  $t_0$ , если существует нетривиальное решение  $h$  решение неоднородного уравнения Якоби, для которого

$$\int_0^\tau g_i(t) h(t) dt = 0, \quad i = 1, \dots, m, \quad h(t_0) = h(\tau) = 0.$$

Говорят, что на  $\hat{x}$  выполнено *условие Якоби*, если в интервале  $(t_0, t_1)$  нет точек, сопряженных с  $t_0$ , и *усиленное условие Якоби*, если в полуинтервале  $(t_0, t_1]$  нет точек, сопряженных с  $t_0$ .

Если функции

$$g_i(t) = -\frac{d}{dt}\hat{f}_{i\dot{x}}(t) + \hat{f}_{ix}(t), \quad i = \overline{1, m}$$

линейно независимы, то говорят, что выполнено условие *регулярности*.

## 3.2 Алгоритм решения

1. Выписать *необходимое условие экстремума первого порядка* — *уравнение Эйлера*

$$-\frac{d}{dt}\hat{L}_{\dot{x}}(t) + \hat{L}_x(t) = 0 \quad (3.4)$$

для *лагранжиана* задачи

$$L = L(t) = L(t, \lambda) = \sum_{i=0}^m \lambda_i f_i(t, x, \dot{x}),$$

где  $\lambda = (\lambda_0, \dots, \lambda_m)$  — вектор, так называемых, множителей Лагранжа, *одновременно не обращающихся в ноль*.

Найти решение  $\hat{x}(t)$  уравнения (3.4), удовлетворяющие условиям (3.2) и (3.3), т.е. допустимые экстремали в данной задаче. При этом необходимо рассмотреть случаи

$$\lambda_0 = 0 \text{ и } \lambda_0 \neq 0.$$

Во втором случае  $\lambda_0$  выбирается произвольно.

2. Для каждой допустимой экстремали проверить *необходимые и достаточные условия экстремума второго порядка*.

2.1 Проверить выполнение *условия Лежандра*:

- а) если условие Лежандра не выполнено, не выполнено необходимое условие слабого экстремума, т.е.  $\hat{x}$  не доставляет локального экстремума задачи;
- б) если выполнено усиленное условие Лежандра, то переходим к проверке условия Якоби.

## 2.2 Проверка условия Якоби.

Дадим аналитическое средство нахождения сопряженных точек для случая, когда функции  $g_i$ ,  $i = 1, \dots, m$ , линейно независимы на отрезках  $[\tau_0, \tau_1]$ ,  $t_0 \leq \tau_0 < \tau_1 \leq t_1$ . Пусть  $h_0$  — решение однородного уравнения Якоби ( $\mu_i = 0$ ,  $i = 1, \dots, m$ ) с краевыми условиями

$$h_0(t_0) = 0, \dot{h}_0(t_0) = 1;$$

$h_j$  — решение неоднородного уравнения Якоби ( $\mu_i = 0$ ,  $i \neq j$ ), и краевыми условиями

$$h_j(t_0) = 0, \dot{h}_j(t_0) = 0, \quad j = 1, \dots, m.$$

Точка  $\tau$  является сопряженной тогда и только тогда, когда матрица

$$H(\tau) = \begin{pmatrix} h_0(\tau) & \dots & h_m(\tau) \\ \int_{t_0}^{\tau} h_0 g_1 dt & \dots & \int_{t_0}^{\tau} h_m g_1 dt \\ \dots & \dots & \dots \\ \int_{t_0}^{\tau} h_0 g_m dt & \dots & \int_{t_0}^{\tau} h_m g_m dt \end{pmatrix}$$

является вырожденной.

Если при выполнении усиленного условия Лежандра условие Якоби не выполнено, то не выполняется необходимое условие экстремума, следовательно,  $\hat{x}$  — не доставляет локального экстремума.

Если при выполнении усиленного условия Лежандра выполнено усиленное условие Якоби, то проверяем условие регулярности.

## 2.3 Проверка условия регулярности.

Если условие регулярности выполнено, то на  $\hat{x}$  выполнены достаточное условие слабого минимума.

3. Если проверка достаточных и необходимых условий второго порядка затруднена, то допустимую экстремаль можно исследовать на экстремум с помощью его определения.

4. Если в задаче (3.1) функционал  $J_0$  квадратичен

$$J_0(x(\cdot)) = \int_{t_0}^{t_1} (A_0 \dot{x}^2 + B_0 x^2) dt,$$

функционалы  $J_i$  линейны

$$J_i(x(\cdot)) = \int_{t_0}^{t_1} (a_i \dot{x} + b_i x) dt = \gamma_i, \quad i = \overline{1, m},$$

причем функции  $A_0, a_1, \dots, a_m$  непрерывно дифференцируемы, функции  $B_0, b_1, \dots, b_m$  непрерывны и выполнено условие Лежандра и условие регулярности. Тогда, если не выполнено условие Якоби, то нижняя грань в задаче равна  $-\infty$ . Если выполнено усиленное условие Якоби, то допустимая экстремаль существует, единственна и доставляет абсолютный минимум.

### 3.3 Пример

Найти решение следующей экстремальной задачи

$$J_0(x(\cdot)) = \int_0^1 (\dot{x}^2 + x^2) dt \rightarrow \inf,$$

$$J_1(x(\cdot)) = \int_0^1 x e^{-t} dt = \frac{1 - 3e^{-2}}{4}, \quad (3.2')$$

$$x(0) = 0, x(1) = \frac{1}{e}. \quad (3.3')$$

#### Решение

1. Для лагранжиана задачи

$$L = \lambda_0 (\dot{x}^2 + x^2) + \lambda_1 x e^{-t}$$

выпишем необходимое условие — уравнение Эйлера

$$-\frac{d}{dt} L_{\dot{x}} + L_x = 0 \iff -2\lambda_0 \ddot{x} + 2\lambda_0 x + \lambda_1 e^{-t} = 0. \quad (3.5)$$

Найдем решение дифференциального уравнения (3.5), удовлетворяющего условиям (3.2'), (3.3').

Пусть  $\lambda_0 = 0$ . Тогда из (3.5) мы получим, что  $\lambda_1 = 0$ , т.е. все множители Лагранжа одновременно обращаются в ноль. Значит необходимое условие экстремума не выполнено.

Пусть  $\lambda_0 = 1/2$ . Имеем

$$\ddot{x} - x = \lambda_1 e^{-t}.$$

Общее решение этого уравнения

$$x(t) = C_1 e^t + C_2 e^{-t} - \frac{1}{2} \lambda_1 t e^{-t}.$$

Константы  $C_1, C_2, \lambda_1$  найдем из имеющихся условий.

Получим, что имеется допустимая экстремаль

$$\hat{x}(t) = t e^{-t}.$$

2. Проверим необходимые и достаточные условия второго порядка.

2.1 Проверим выполнение условия Лежандра

$$L_{\dot{x}\dot{x}}(\hat{x}) = 2 > 0.$$

Выполнено усиленное условие Лежандра и значит, переходим к проверке условий Якоби.

2.2 Уравнение Якоби

$$-\frac{d}{dt} \left( \hat{L}_{\dot{x}\dot{x}}(t) \dot{h}(t) + \hat{L}_{\dot{x}x}(t) h(t) \right) + \hat{L}_{x\dot{x}}(t) \dot{h}(t) + \hat{L}_{xx}(t) h(t) + \sum_{i=1}^m \mu_i g_i = 0,$$

где  $g_i(t) = -\frac{d}{dt} \hat{f}_{i\dot{x}}(t) + \hat{f}_{i_x}(t)$  в нашем случае примет вид

$$\ddot{h} + h + \mu_1 = 0.$$

Найдем решение  $h_0$  однородного уравнения Якоби

$$\ddot{h} + h = 0$$

с условиями  $h_0(0) = 0, \dot{h}_0(0) = 1$ . Имеем

$$h_0 = \frac{1}{2} e^t - \frac{1}{2} e^{-t}.$$

Найдем решение  $h_1$  неоднородного уравнения Якоби

$$\ddot{h} + h + 1 = 0$$

с условиями  $h_1(0) = 0, \dot{h}_1(0) = 0$ . Получим

$$h_1(t) = \frac{1}{8}e^t - \frac{1}{8}e^{-t} - \frac{1}{4}te^{-t}.$$

Матрица  $H$  имеет вид

$$H(t) = \begin{pmatrix} \frac{1}{2}e^t - \frac{1}{2}e^{-t} & \frac{1}{8}e^t - \frac{1}{8}e^{-t} - \frac{1}{4}te^{-t} \\ \int_0^t (\frac{1}{2} - \frac{1}{2}e^{-2\tau}) d\tau & \int_0^t (\frac{1}{8} - \frac{1}{8}e^{-2\tau} - \frac{1}{4}\tau e^{-2\tau}) d\tau \end{pmatrix}.$$

Сопряженные точки — это решения уравнения

$$\det H(\tau) = 0.$$

Легко получить, что

$$\tau = 0.$$

Следовательно, точек сопряженных к 0 в полуинтервале  $(0, 1]$  нет, а значит усиленное Якоби выполнено.

2.3 Очевидно, что условие регулярности выполнено, т.к. в нашем случае  $m = 1$  и  $g_1 = 1$ .

Таким образом,  $\hat{x}(t) \in wlocmin$

4. Поскольку функционал  $J_0$  квадратичен, а  $J_1$  — линейен, то  $\hat{x}(t)$  доставляет абсолютный экстремум.

**Ответ:**  $\hat{x}(t) = te^{-t} \in absmmin$ .

## 4. Задача со старшими производными

### 4.1 Постановка задачи

*Задачей со старшими производными* (ЗССП) называется следующая экстремальная задача:

$$J(x(\cdot)) = \int_{t_0}^{t_1} f(t, x(t), \dot{x}(t), \dots, x^{(n)}(t)) dt \rightarrow \text{extr}, \quad (4.1)$$

$$x^{(k)}(t_0) = x_j^k, k = 0, 1, \dots, n-1, j = 0, 1. \quad (4.2)$$

где  $f = f(t, x(t), \dot{x}(t))$  — данная функция  $n + 1$  переменных, называемая **интегрантом**. Отрезок  $[t_0, t_1]$  предполагается фиксированным и конечным,  $t_0 < t_1$ . Экстремум функционала (4.1) ищется среди непрерывно дифференцируемых функций  $x \in C^1([t_0, t_1])$ , удовлетворяющих условиям (4.2) на концах отрезка  $[t_0, t_1]$ . Такие функции называют **допустимыми**.

Введем норму в пространстве  $C^n([t_0, t_1])$ :

$$\|x\|_n = \|x\|_{C^n([t_0, t_1])} := \max \left\{ \|x\|_C, \|\dot{x}\|_C, \dots, \|x^{(n)}\|_C \right\},$$

где

$$\|x\|_C := \max_{t_0 \leq t \leq t_1} \{|x(t)|\}.$$

**Определение 9.** *Допустимая функция  $\hat{x}$  доставляет **слабый локальный минимум** в задаче (4.1), (4.2) ( $\hat{x} \in \text{wlocmin}$  (4.1)), если существует  $\delta > 0$  такое, что*

$$J(x(\cdot)) \geq J(\hat{x}(\cdot))$$

для любой допустимой функции  $x$ , для которой

$$\|x(\cdot) - \hat{x}(\cdot)\|_n < \delta.$$

**Определение 10.** *Допустимая функция  $\hat{x}$  доставляет **слабый абсолютный минимум** в задаче (4.1), (4.2) ( $\hat{x} \in \text{wlocmin}$  (4.1)), если существует  $\delta > 0$  такое, что*

$$J(x(\cdot)) \geq J(\hat{x}(\cdot))$$

для любой допустимой функции  $x$ .

Если в качестве множества допустимых функций выбрать множество кусочно-непрерывно дифференцируемых функций на  $[t_0, t_1]$  ( $x \in KC^1[t_0, t_1]$ ), удовлетворяющих краевым условиям (4.2), то ЗССП (4.1)–(4.2) исследуют на сильный экстремум с нормой  $\|x\|_{n-1}$ .

Уравнение

$$\sum_{k=0}^n (-1)^k \left( \frac{d}{dt} \right)^k \hat{f}_{x^{(k)}}(t) = 0$$

называют **уравнением Эйлера-Пуассона**.

Функции, являющиеся решениями уравнения Эйлера-Пуассона называются *экстремалами*. Экстремали, удовлетворяющие краевым условиям (1.2), называются *допустимыми экстремалами* в ЗСП (4.1)–(4.2).

Скажем, что на  $\hat{x}$  выполнено *условие Лежандра*, если

$$\hat{f}_{x^{(n)}x^{(n)}} \geq 0, \quad \forall t \in [t_0, t_1]$$

и *усиленное условие Лежандра*, если

$$\hat{f}_{x^{(n)}x^{(n)}} > 0, \quad \forall t \in [t_0, t_1].$$

Уравнение Эйлера-Пуассона для функционала

$$K(x(\cdot)) = \int_{t_0}^{t_1} \sum_{i,j=0}^n A_{ij} x^{(i)} x^{(j)} dt, \quad A_{ij}(t) = \hat{f}_{x^{(i)}x^{(j)}}(t)$$

называют *уравнением Якоби* для задачи (4.1) на экстремали  $x(\cdot)$ .

Для квадратичного функционала, имеющую "диагональную" форму

$$K(x(\cdot)) = \int_{t_0}^{t_1} \sum_{k=0}^n A_k (x^{(k)})^2 dt,$$

уравнение Якоби примет вид

$$\sum_{k=0}^n (-1)^k \left( \frac{d}{dt} \right)^k (A_k x^{(k)}) = 0.$$

Пусть на  $\hat{x}(\cdot)$  выполнено усиленное условие Лежандра. Точка  $\tau$  называется *сопряженной с точкой*  $t_0$ , если существует нетривиальное решение  $h$  уравнения Якоби, для которого

$$h^{(i)}(t_0) = h^{(i)}(\tau) = 0, \quad i = 0, 1, \dots, n-1.$$

Говорят, что на  $\hat{x}(\cdot)$  выполнено *условие Якоби*, если в интервале  $(t_0, t_1)$  нет точек, сопряженных с  $t_0$ , и *усиленное условие Якоби*, если в полуинтервале  $(t_0, t_1]$  нет точек, сопряженных с  $t_0$ .

Уравнение Якоби — это линейное уравнение  $2n$ -го порядка, которое (из-за усиленного условия Лежандра) можно разрешить относительно старшее

производной. Пусть  $h_1(\cdot), \dots, h_n(\cdot)$  — решение уравнения Якоби, для которых  $H(t_0) = \mathbf{O}$ , а  $H^{(n)}(t_0)$  — невырожденная матрица, где

$$H(t) = \begin{pmatrix} h_1(t) & \dots & h_n(t) \\ \dots & \dots & \dots \\ h_1^{(n-1)}(t) & \dots & h_n^{(n-1)}(t) \end{pmatrix},$$

$$H^{(n)}(t) = \begin{pmatrix} h_1^{(n)}(t) & \dots & h_n^{(n)}(t) \\ \dots & \dots & \dots \\ h_1^{(2n-1)}(t) & \dots & h_n^{(2n-1)}(t) \end{pmatrix}.$$

Точка  $\tau$  является сопряженной к  $t_0$  тогда и только тогда, когда матрица  $H(\tau)$  является вырожденной.

## 4.2 Алгоритм решения

1. Записать *необходимое условие экстремума первого порядка* — уравнение Эйлера-Пуассона:

$$\sum_{k=0}^n (-1)^k \left( \frac{d}{dt} \right)^k f_{x^{(k)}} = 0.$$

Найти допустимые экстремали, т.е. решения уравнения Эйлера-Пуассона, удовлетворяющие краевым условиям на концах.

2. Проверить на допустимых экстремалиях *необходимые и достаточные условия высших порядков*.

а) Проверить выполнение условия *Лежандра*.

Если не выполнено условия Лежандра, то не выполнено необходимое условие экстремума, т.е. найденная допустимая экстремаль не доставляет экстремума.

Если выполнено усиленное условие Лежандра, то перейти к проверке условия Якоби.

б) Проверка *условия Якоби*.

Если не выполнено условия Якоби, то не выполнено необходимое условие экстремума, т.е. найденная допустимая экстремаль не доставляет экстремума.

Если выполнено усиленное условие Якоби и при этом интегрант  $f$  квазирегулярен, то найденная допустимая экстремаль доставляет сильный минимум в задаче (4.1)–(4.2).

Если не выполнено условия Якоби и функционал (4.1) имеет вид

$$\int_{t_0}^{t_1} \sum_{k=0}^n A_k(x^{(k)})^2 dt,$$

то нижняя грань равна  $-\infty$ .

Если выполнено условия Якоби и функционал (4.1) имеет вид

$$\int_{t_0}^{t_1} \sum_{k=0}^n A_k(x^{(k)})^2 dt,$$

то допустимая экстремаль существует, единственна и доставляет абсолютный минимум.

3. Если проверка необходимых и достаточных условий 2-го порядка затруднена, то можно провести исследование при помощи определения экстремума.

### 4.3 Пример

Решить следующую экстремальную задачу

$$J(x(\cdot)) = \int_0^{T_0} (\ddot{x}^2 - \dot{x}^2) dt \rightarrow \min,$$

$$x(0) = \dot{x}(0) = x(T_0) = \dot{x}(T_0) = 0.$$

#### Решение

1. Запишем необходимое условие — уравнение Эйлера-Пуассона:

$$\ddot{\ddot{x}} + \ddot{x} = 0.$$

2. Общее решение уравнение Эйлера-Пуассона:

$$x(t) = C_1 \sin t + C_2 \cos t + C_3 t + C_4.$$

Среди допустимых экстремалей всегда имеется допустимая экстремаль  $\hat{x} = 0$ .

3. Проверяем достаточное условие:

а) Усиленное условие Лежандра выполнено:

$$\hat{f}_{\ddot{x}\ddot{x}} = 2 > 0, \forall t \in [0, T_0].$$

б) Проверим выполнимость условия Якоби. Уравнение Якоби имеет вид

$$h^{(4)} + h^{(2)} = 0.$$

Положим, что

$$h_1(t) = 1 - \cos t, h_2 = \sin t - t,$$

$$H(t) = \begin{pmatrix} h_1(t) & h_2(t) \\ \dot{h}_1(t) & \dot{h}_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 - \cos t & \sin t - t \\ \sin t & \cos t - 1 \end{pmatrix}.$$

Тогда  $H(0) = 0$ ,

$$\det \ddot{H}(0) = \det \begin{pmatrix} \ddot{h}_1(0) & \ddot{h}_2(0) \\ \ddot{h}_1(0) & \ddot{h}_2(0) \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \neq 0.$$

Найдем сопряженные точки, решая уравнение  $\det H(\tau) = 0$ . Имеем

$$2(\cos \tau - 1) + \tau \sin \tau = 0 \iff \sin \frac{\tau}{2} = 0, \frac{\tau}{2} = \operatorname{tg} \frac{\tau}{2}.$$

Ближайшая к нулю точка:  $\tau = 2\pi$ .

**Ответ:** Если  $T_0 < 2\pi$ , то  $\hat{x}(t) = 0$  — единственная допустимая экстремаль, доставляющая абсолютный минимум,  $J_{\min} = J(0) = 0$ . Если  $T_0 > 2\pi$ , точная нижняя грань функционала равна  $-\infty$ . Можно показать, что при  $T_0 = 2\pi$  допустимые экстремали имеют вид  $\hat{x}(t) = C(1 - \cos t)$  и все они доставляют абсолютный минимум.

## 5. Задача с подвижными концами

### 5.1 Постановка задачи

*Задачей с подвижными концами* называется следующая экстремальная задача:

$$J(\xi) = J(x(\cdot), t_0, t_1) = \int_{t_0}^{t_1} f_i(t, x(t), \dot{x}(t)) dt + \psi_0(t_0, x(t_0), t_1, x(t_1)) \rightarrow \text{extr} \quad (5.1)$$

$$\psi_i(t_0, x(t_0), t_1, x(t_1)) = 0, \quad i = \overline{1, m}, \quad (5.2)$$

где  $\xi = (x(\cdot), t_0, t_1)$ ,  $\Delta$  — заданный отрезок,  $t_0, t_1 \in \Delta, t_0 < t_1$ .

Элемент  $\xi = (x(\cdot), t_0, t_1)$  называется **допустимым**, если  $x \in C^1(\Delta)$ ,  $t_0, t_1 \in \Delta, t_0 < t_1$ , и выполняется условие (5.2) на концах.

**Определение 11.** *Допустимый элемент  $\widehat{\xi} = (\widehat{x}(\cdot), \widehat{t}_0, \widehat{t}_1)$  доставляет слабый локальный минимум, если существует  $\delta > 0$  такой, что для любого допустимого элемента  $\xi = (x(\cdot), t_0, t_1)$ , для которого*

$$\|x - \widehat{x}\|_1 < \delta, \quad |t_0 - \widehat{t}_0| < \delta, \quad |t_1 - \widehat{t}_1| < \delta$$

*выполняется*

$$J(\xi) \geq J(\widehat{\xi}).$$

### 5.2 Алгоритм решения

Выписать: *интегрант задачи*

$$L = L(t) = L(t, \lambda) = \lambda_0 f(t, x, \dot{x}),$$

*терминант задачи*

$$l = \sum_{i=0}^m \lambda_i \psi_i(t_0, x(t_0), t_1, x(t_1)),$$

*функцию Лагранжа*

$$\mathcal{L} = \int_{t_0}^{t_1} L(t) dt + l(t).$$

1. Записать необходимые условия:

а) условие стационарности по  $x$  — уравнение Эйлера для интегранта  $L$

$$-\frac{d}{dt}L_{\dot{x}_i}(t) + L_{x_i}(t) = 0, \quad \forall t \in \Delta;$$

б) условия трансверсальности для  $l$

$$L_{\dot{x}}(t_0) = l_{x(t_0)},$$

$$L_{\dot{x}}(t_1) = -l_{x(t_1)};$$

в) условие стационарности по подвижным концам

$$\mathcal{L}_{t_0} = \mathcal{L}_{t_0}(t_0) = 0 \Leftrightarrow -\lambda_0 f(t_0) + l_{t_0} + l_{x(t_0)}\dot{x}(t_0) = 0,$$

$$\mathcal{L}_{t_1} = \mathcal{L}_{t_1}(t_1) = 0 \Leftrightarrow \lambda_0 f(t_1) + l_{t_1} + l_{x(t_1)}\dot{x}(t_1) = 0.$$

Отметим, что это условие выписывается только для подвижных концов отрезка интегрирования.

Найти допустимые экстремали. Рассмотреть два случая  $\lambda_0 = 0$  и  $\lambda_0 \neq 0$  (за  $\lambda_0$  можем брать любую константу, при исследовании задачи на минимум берем  $\lambda_0 > 0$ ). И учитывать, что множители Лагранжа одновременно не могут обращаться в ноль.

2. Показать, что найденные в пункте 1 допустимые экстремали доставляют экстремум или нет.

### 5.3 Пример

Найти решение следующей экстремальной задачи

$$J(x(\cdot)) = \int_0^T \dot{x}^2 - x + 1 dt \rightarrow \text{extr},$$

$$x(0) = 0.$$

## Решение

Имеем: интегрант задачи  $L(t) = \lambda_0(\dot{x}^2 - x + 1)$ , терминант задачи  $l(t) = \lambda_1 x(0)$ , функция Лагранжа  $\mathcal{L} = \int_0^1 \lambda_0(\dot{x}^2 - x + 1)dt + \lambda_1 x(0)$ .

1. Запишем необходимые условия:

а) уравнение Эйлера для лагранжиана

$$-\frac{d}{dt}L_{\dot{x}} + L_x = 0 \iff -2\lambda_0\ddot{x} - \lambda_0 = 0;$$

б) трансверсальности по  $x$  для терминанта

$$L_{\dot{x}}(0) = l_{x(0)} \iff 2\lambda_0\dot{x}(0) = \lambda_1,$$

$$L_{\dot{x}}(T) = -l_{x(T)} \iff 2\lambda_0\dot{x}(T) = 0;$$

в) условие стационарности по подвижному концу  $T$

$$\mathcal{L}_T(T) = 0 \iff 2\lambda_0(\dot{x}^2(T) - x(T) + 1) = 0.$$

Если  $\lambda_0 = 0$ , то из б) следует, что  $\lambda_1 = 0$  — все множители Лагранжа равны нулю. Значит в этом случае решения нет. Положим  $\lambda_0 = 1$ . Тогда условия а)-в) записываются следующим образом

$$-2\ddot{x} - 1 = 0, \quad \dot{x}(T) = 0, \quad x(T) = 1.$$

Общее решение уравнение Эйлера

$$x = -\frac{t^2}{4} + C_1 t + C_2.$$

Поскольку  $x(0) = 0$ , то  $C_2 = 0$ . Неизвестные  $C_1, T$  находим из условий трансверсальности

$$\begin{cases} -\frac{T}{2} + C_1 = 0, \\ -\frac{T^2}{4} + C_1 T = 1. \end{cases}$$

2. Отсюда  $C_1 = 1, T = 2$ . Таким образом, в задаче имеется единственный допустимый экстремальный элемент  $\widehat{\xi} = (\widehat{x}(\cdot), \widehat{T}) = (-\frac{t^2}{4} + t, 2)$ .

3. Возьмем элемент  $\widehat{\xi} = (-\frac{t^2}{4} + t, T)$ . Тогда

$$J(\xi) = \int_0^T \left( \left( -\frac{t}{2} + 1 \right)^2 - \left( -\frac{t^2}{4} + t \right) + 1 \right) dt = \int_0^T \left( \frac{t}{2} - 1 \right)^2 dt,$$

$$J(\widehat{\xi}) = \int_0^2 \left( \frac{t}{2} - 1 \right)^2 dt.$$

Очевидно, что  $J(\xi) > J(\widehat{\xi})$  при  $T > \widehat{T}$  и  $J(\widehat{\xi}) < J(\xi)$  при  $T < \widehat{T}$ , поскольку под знаком интеграла стоит неотрицательная величина. Это означает, что в любой окрестности  $\widehat{\xi}$  существует другой допустимый элемент, на котором значение функционала  $J$  как больше, так и меньше значения функционала  $J$  в точке  $\widehat{\xi}$ , т.е.  $\widehat{\xi}$  не доставляет локального экстремума.

## 6. Задача Лагранжа

Пусть  $n$  — фиксированное натуральное число,  $k, m \geq 0$  — целые, причем  $k \leq n$ ,  $f_i$ ,  $i = \overline{0, m}$ ,  $\psi_i$ ,  $i = \overline{0, m}$ ,  $\varphi_i$ ,  $i = \overline{0, k}$  — известные функции своих аргументов,  $\Delta$  — заданный отрезок числовой прямой,

$$t_0, t_1 \in \Delta^\circ, t_0 < t_1, x(\cdot) \equiv (x_1(\cdot), \dots, x_n(\cdot)) \in C_n^1(\Delta),$$

$$\xi = (x(\cdot), t_0, t_1), \|\xi\| = \max\{\|x\|_1, |t_0|, |t_1|\}.$$

Зададим функционалы

$$\mathfrak{B}_i(\xi) = \int_{t_0}^{t_1} f_i(t, x(t), \dot{x}(t)) dt + \psi_i(t_0, x(t_0), t_1, x(t_1)), \quad i = \overline{0, m}.$$

### 6.1 Постановка задачи

*Задачей Лагранжа в Понтрягинской форме* называется следующая экстремальная задача:

$$\mathfrak{B}_0(\xi) \rightarrow \inf \tag{6.1}$$

$$\mathfrak{B}_i(\xi) \leq 0, \quad i = \overline{1, m'}, \tag{6.2}$$

$$\mathfrak{B}_i(\xi) = 0, \quad i = \overline{m' + 1, m}, \tag{6.3}$$

$$\dot{x}_j(t) = \varphi_j(t, x(t)), \quad j = \overline{1, k}, \quad (6.4)$$

(6.4) — называется дифференциальной связью.

**Определение 12.** Допустимая точка  $\widehat{\xi} = (\widehat{x}(\cdot), \widehat{t}_0, \widehat{t}_1)$  в задаче (6.1) — (6.4) доставляет **слабый локальный минимум (максимум)**, если существует  $\delta > 0$ , что для любой допустимой функции  $\xi = (x(\cdot), t_0, t_1)$  для которой

$$\|\xi - \widehat{\xi}\| < \delta$$

выполняется

$$\mathfrak{B}_0(\xi) \geq \mathfrak{B}_0(\widehat{\xi}) \quad \left( \mathfrak{B}_0(\xi) \leq \mathfrak{B}_0(\widehat{\xi}) \right).$$

## 6.2 Алгоритм решения

Выписать *лагранжиан задачи*:

$$L = L(t) = L(t, \lambda) = \sum_{i=0}^m \lambda_i f_i(t, x, \dot{x}) + \sum_{j=0}^k p_j(\cdot)(x_j - \varphi),$$

где  $\lambda = (\lambda_0, \dots, \lambda_m) \neq 0$  — вектор множителей; *терминант* задачи

$$l = \sum_{i=0}^m \lambda_i \psi_i(t, x, \dot{x});$$

*функцию Лагранжа*:

$$\mathcal{L} = \int_{t_0}^{t_1} L(t) dt + l(t).$$

1. Выписать *необходимые условия*:

а) *условие стационарности для лагранжиана задачи по  $x$*

$$-\frac{d}{dt} \widehat{L}_{\dot{x}_i}(t) + \widehat{L}_{x_i}(t) = 0, \quad i = \overline{1, m}; \quad (6.5)$$

б) *условия трансверсальности*

$$\begin{aligned} \widehat{L}_{\dot{x}_i}(t_0) &= \widehat{l}_{x_i(t_0)}, \quad i = \overline{1, m}, \\ \widehat{L}_{\dot{x}_i}(t_1) &= -\widehat{l}_{x_i(t_1)}, \quad i = \overline{1, m}; \end{aligned}$$

в) условие стационарности по подвижным концам

$$\widehat{\mathcal{L}}_{t_0} = \mathcal{L}_{t_0}(\widehat{\xi}) = 0 \iff -f(t_0) + l_{t_0} + l_{x(t_0)}\dot{x}(t_0) = 0,$$

$$\widehat{\mathcal{L}}_{t_1} = \mathcal{L}_{t_1}(\widehat{\xi}) = 0 \iff f(t_1) + l_{t_1} + l_{x(t_1)}\dot{x}(t_1) = 0;$$

Отметим, что условия выписываются только для подвижных концов.

г) условие дополняющей нежесткости

$$\lambda_i \mathfrak{B}_i(\widehat{\xi}) = 0, i = \overline{1, m'};$$

д) условие неотрицательности

$$\lambda_i \geq 0, i = \overline{1, m'}, \sum_{i=0}^m \lambda_i^2 \neq 0.$$

Условия а)-д) дают множество допустимых экстремалей задачи (6.1)–(6.4) в слабой постановке.

2. Показать, что допустимые экстремали доставляют экстремум функционалу  $\mathfrak{B}_0$  или решений нет.

### 6.3 Пример

Найти решение следующей экстремальной задачи

$$\mathfrak{B}_0(x(\cdot)) = \int_0^1 \dot{x}^2 dt \rightarrow \text{extr},$$

$$\mathfrak{B}_1(x(\cdot)) = \int_0^1 x dt = 0, x(1) = 1.$$

**Решение**

Записываем лагранжиан задачи

$$L(t) = \lambda_0 \dot{x}^2 + \lambda_1 x;$$

терминант задачи

$$l(t) = \lambda_2(x(1) - 1);$$

функцию Лагранжа

$$\mathcal{L} = \int_0^1 \lambda_0 \dot{x}^2 + \lambda_1 x dt + \lambda_2 (x(1) - 1).$$

1. Выпишем необходимые условия:

а) для лагранжиана уравнение Эйлера

$$-\frac{d}{dt}L_{\dot{x}} + L_x = 0 \iff -2\lambda_0\ddot{x} + \lambda_1 = 0; \quad (6.6)$$

б) трансверсальности по  $x$  для терминанта

$$L_{\dot{x}}(0) = l_{x(0)} \iff 2\lambda_0\dot{x}(0) = 0$$

$$L_{\dot{x}}(1) = -l_{x(1)} \iff 2\lambda_0\dot{x}(1) = -\lambda_2.$$

Так как концы фиксированы и нет ограничений типа неравенств, то отсутствуют условия в), г) и д).

2. Если  $\lambda_0 = 0$ , то из а)  $\lambda_1 = 0$ , а из б)  $\lambda_2 = 0$  — все множители Лагранжа равны нулю. Следовательно, решения нет. Положим  $\lambda_0 = \frac{1}{2}$ . Тогда

$$\ddot{x} = \lambda_1.$$

Общее решение:  $x = C_1 t^2 + C_2 + C_3$ . Неизвестные константы  $C_1, C_2, C_3$  находим из условия трансверсальности и условий, входящих в постановку задачи. Имеем

$$\begin{cases} C_2 = 0 \\ C_1 + C_3 = 1, \\ \frac{C_1}{3} + C_3 = 0. \end{cases}$$

Отсюда  $C_1 = \frac{3}{2}, C_2 = 0, C_3 = -1/2$ . Таким образом, в задаче имеется единственная допустимая экстремаль

$$\hat{x} = \frac{3t^2 - 1}{2}.$$

3. Покажем с помощью непосредственной проверки, что функция  $\hat{x}$  доставляет абсолютный минимум в задаче. Возьмем функцию  $h \in C^1([0, 1])$  такую, чтобы  $\hat{x} + h$  была допустимой функцией. Для этого надо взять функцию  $h$ , для которой  $h(1) = 0$  и  $\int_0^1 h dt = 0$ . Тогда

$$\mathfrak{B}_0(\hat{x} + h) - \mathfrak{B}_0(\hat{x}) = \int_0^1 (\dot{\hat{x}} + \dot{h})^2 dt - \int_0^1 \dot{\hat{x}}^2 dt = 2 \int_0^1 \dot{\hat{x}} \dot{h} dt + \int_0^1 \dot{h}^2 dt.$$

Интегрируя первый интеграл по частям с учетом условия на  $h$  и условия трансверсальности  $\dot{\hat{x}}(0) = 0$ , получим

$$2 \int_0^1 \dot{\hat{x}} \dot{h} dt = 2 \dot{\hat{x}} h \Big|_0^1 - \int_0^1 \ddot{\hat{x}} h dt = -6 \int_0^1 h dt = 0.$$

Таким образом,

$$\mathfrak{B}_0(\hat{x} + h) - \mathfrak{B}_0(\hat{x}) = \int_0^1 \dot{h}^2 dt \geq 0$$

или

$$\mathfrak{B}_0(\hat{x} + h) \geq \mathfrak{B}_0(\hat{x})$$

для любой допустимой точки  $\hat{x} + h$ , т.е.  $\hat{x} = \frac{3t^2-1}{2}$  доставляет абсолютный минимум в данной задаче.

**Ответ:**  $\hat{x}(t) = \frac{3t^2-1}{2} \in \text{absmin}$ .

# Литература

- [1] Галеев Э. М., Тихомиров В.М. **Оптимизация: теория, примеры, задачи.** – М.: Элиториал УРСС, 2000. – 320 с.
- [2] Алексеев В.М., Галеев Э.М. Тихомиров В.М. **Сборник задач по оптимизации. Теория. Примеры. Задачи:** Учеб. пособие – 2-е изд. – М.: ФИЗМАТЛИТ, 2005. – 256 с. ISBN 5-9221-0590-6.
- [3] Алексеев В.М., Галеев Э.М. Тихомиров В.М. **Сборник задач по оптимизации. Теория. Примеры. Задачи:** Учеб. пособие – 2-е изд., перераб. и доп. – М.: ФИЗМАТЛИТ, 2007. – 256 с.