

目 次

1. 最適過程の幾何学的性質；制御に拘束のある場合の最適制御

1.1	問題の提起と仮定	1
1.2	拡張された状態空間におけるトラジェクトリー	4
1.3	限界面と最適等コスト面	6
1.4	限界面の二三の性質	7
1.5	状態方程式と制御変数	12
1.6	積分形の評価基準	15
1.7	ある線形変換の二三の性質	16
1.8	接平面の変換	19
1.9	限界面の正則な内点	21
1.10	正則な最適トラジェクトリー	24
1.11	最終点における横断条件	26
1.12	初期点における横断条件	29
1.13	最大原理	32
1.14	随伴ベクトルとこう配ベクトルの関係	33
1.15	極値制御	35
1.16	例題：直線運動をする出力一定のロケットの最短時間速度変更	37
1.17	例題：最短時間航行問題	42
1.18	例題：与えられた曲線までの最短距離	48
問	題	50

2. 特殊な系

2.1	定数係数線形状態方程式.....	52
2.2	切換え関数.....	53
2.3	最短時間問題とバンバン制御	54
2.4	切換え回数.....	56
2.5	例題：一次元最短時間レギュレータ	58
2.6	例題：三次元最短時間レギュレータ	65
2.7	トライエクトリー方程式が制御に関して線形な場合；特異制御…	69
2.8	例題：限られた推力のロケットができるだけ遠くに飛ばす問題…	71
2.9	例題：水平面内でロケットができるだけ遠くに飛ばす問題.....	76
問	題.....	83

3. 二三の一般化

3.1	積分形式でない評価基準.....	86
3.2	例題：推力に制限のあるロケットにおける極値制御.....	92
3.3	非オートノマス系，および端点の多様体が時間に関係する場合…	97
3.4	制御区間が決められているオートノマス系.....	103
3.5	例題：推力が一定なロケットの最少燃料ランデブー.....	104
3.6	制御に対する拘束が状態に関係する場合.....	107
3.7	例題：制御変数の上限が速度に関係する場合の 最短時間レギュレータ.....	112
3.8	パラメータを含む問題.....	118
3.9	例題：パラメータを含む最適制御問題.....	122
3.10	端点における不等式拘束条件.....	124
3.11	例題：有界なパラメータを含む最適問題.....	127

3.12 最適フィードバック制御.....	135
3.13 例題：最少燃料ランデブー問題に対する最適フィードバック制御.....	138
問 题.....	139

4. 制御と状態に拘束がある場合の最適制御

4.1 状態の拘束.....	142
4.2 制御の拘束.....	143
4.3 指定された境界上の最適トラジェクトリー.....	145
4.4 限定された制御変数の集合.....	146
4.5 法線の間の関係.....	149
4.6 限定された最大原理.....	154
4.7 跳躍条件.....	155
4.8 随伴方程式の二三の性質.....	156
4.9 例題：禁止領域のある最短距離問題.....	158
問 题.....	165

5. 十分条件

5.1 序論.....	167
5.2 十分条件に関する第一定理.....	168
5.3 例題.....	169
5.4 十分条件に関する第二定理.....	170
5.5 例題.....	172
問 题.....	174

付録 A. 例　　題

A.1	系, 移動および最適性	175
A.2	トライエクトリー	177
A.3	Σ 面および S 面	178
A.4	Σ 面の基本的性質	178
A.5	接平面の変換	180
A.6	Σ の正則な内点	181
A.7	最大原理	181
A.8	こう配ベクトル	182

付録 B. 最適制御の存在**付録 C. 変分法との関係**

C.1	最も単純な問題	186
C.2	Euler-Lagrange の方程式	188
C.3	Legendre の条件	189
C.4	Weierstraß の条件	189
C.5	角点条件	190
C.6	横断条件	190
C.7	自然境界条件	191

参考文 献**索　　引**

