

Optimierung mit partiellen Differentialgleichungen

Übung 7

Aufgabe 25: Optimalsteuerung der Motor-Kühlung

Betrachten Sie die Aufgabe der optimalen Randtemperatur am Beispiel der Motorkühlung.¹

$$\text{Minimiere } J(\mathbf{y}, \mathbf{u}) := \frac{1}{2} \int_{\Omega_{\text{obs}}} (\mathbf{y}(x) - y_d(x))^2 dx + \frac{\gamma}{2} \int_{\Gamma_{\text{Kühlung}}} (\mathbf{u}(x) - u_d(x))^2 ds$$

$$\text{unter } \begin{cases} -\operatorname{div}(\kappa \nabla \mathbf{y}(x)) = 0 & \text{in } \Omega, \\ \kappa \frac{\partial}{\partial n} \mathbf{y}(x) + \alpha_{\text{außen}}(x) (\mathbf{y}(x) - y_{\text{außen}}(x)) = 0 & \text{auf } \Gamma_{\text{außen}}, \\ \mathbf{y}(x) = y_{\text{Brennraum}} & \text{auf } \Gamma_{\text{Brennraum}}, \\ \kappa \frac{\partial}{\partial n} \mathbf{y}(x) + \alpha_{\text{Kühlung}}(x) (\mathbf{y}(x) - \mathbf{u}(x)) = 0 & \text{auf } \Gamma_{\text{Kühlung}} \end{cases}$$

mit den Parametern $\gamma = 10$, $y_{\text{außen}} = 50^\circ\text{C}$, $y_{\text{Brennraum}} = 260^\circ\text{C}$, $\alpha_{\text{außen}} = 20 \text{ W}/(\text{m}^2 \text{ K})$, $\alpha_{\text{Kühlung}} = 500 \text{ W}/(\text{m}^2 \text{ K})$, $\kappa = 150 \text{ W}/(\text{m K})$ und $u_d \equiv 90^\circ\text{C}$.

- Laden Sie sich zuerst das Paket *Engine_Cooling_Exercise.zip* von der Homepage. Entpacken Sie anschließend die Matlab-Files in einen eigenständigen Ordner und testen Sie, ob die Routine `solve_engine.m` funktioniert.
- Machen Sie sich mit der Behandlung gemischter Randbedingungen in **Matlab** vertraut. Lesen Sie dazu die Seiten 5.10-12 in der Dokumentation zur PDE-Toolbox und schauen Sie sich an, wie dies zur Implementierung des linearisierten Steuerungs-Beobachtungs-Operators verwendet wurde. Was wären weitere Möglichkeiten, gemischte Randbedingungen zu behandeln?
- Erweitern Sie die Funktionalität des Codes, um folgende Aufgabe lösen zu können

$$\text{Minimiere } J(\mathbf{y}, \mathbf{u}) := \frac{1}{2} \int_{\Omega_{\text{obs}}} (\mathbf{y}(x) - m(\mathbf{y}))^2 dx + \frac{\gamma}{2} \int_{\Gamma_{\text{Kühlung}}} (\mathbf{u}(x) - u_d(x))^2 ds$$

wobei $m(\mathbf{y})$ wieder die mittlere Temperatur über Ω_{obs} beschreibt.

¹vgl. Übung 3, Aufgabe 8, Übung 4, Aufgabe 15 und Übung 5, Aufgabe 18

- (d) Erweitern Sie die Funktionalität des Codes, um die folgende Aufgabe lösen zu können

$$\text{Minimiere } J(\mathbf{y}, \mathbf{u}) := \frac{1}{2} \int_{\Gamma_{\text{außen}}} (\mathbf{y}(x) - y_d(x))^2 ds + \frac{\gamma}{2} \int_{\Gamma_{\text{Kühlung}}} (\mathbf{u}(x) - u_d(x))^2 ds$$

- (e) **Zusatz:** Welche numerische Lösung ergibt sich für eine global konstante bzw. in jeder Kühlbohrung konstante Temperatur?

Aufgabe 26: Optimalsteuerung der Motor-Kühlung mit Steuerbeschränkungen

Betrachten Sie die Aufgabe der optimalen Motorkühlung mit Steuerbeschränkungen

$$\text{Minimiere } J(\mathbf{y}, \mathbf{u}) := \frac{1}{2} \int_{\Omega_{\text{obs}}} (\mathbf{y}(x) - y_d(x))^2 dx + \frac{\gamma}{2} \int_{\Gamma_{\text{Kühlung}}} (\mathbf{u}(x) - u_d(x))^2 ds$$

$$\text{unter } \begin{cases} -\operatorname{div}(\kappa \nabla \mathbf{y}(x)) = 0 & \text{in } \Omega, \\ \kappa \frac{\partial}{\partial n} \mathbf{y}(x) + \alpha_{\text{außen}}(x) (\mathbf{y}(x) - y_{\text{außen}}(x)) = 0 & \text{auf } \Gamma_{\text{außen}}, \\ \mathbf{y}(x) = y_{\text{Brennraum}} & \text{auf } \Gamma_{\text{Brennraum}}, \\ \kappa \frac{\partial}{\partial n} \mathbf{y}(x) + \alpha_{\text{Kühlung}}(x) (\mathbf{y}(x) - \mathbf{u}(x)) = 0 & \text{auf } \Gamma_{\text{Kühlung}} \end{cases}$$

und $u_a(x) \leq \mathbf{u}(x) \leq u_b(x) \quad \text{in } \Omega$

mit den Parametern wie in Aufgabe Aufgabe 25.

- Laden und entpacken Sie sich das Paket *Floor_Heating (constrained).zip* von der Homepage. Kopieren Sie anschließend die Matlab-Files in einen eigenständigen Ordner und testen Sie, ob die Routine `solve_Fussbodenheizung_constrained.m` funktioniert.
- Kopieren Sie sich die benötigten Routinen zur Anwendung der primal-dualen Aktive-Mengen-Strategie auf die Aufgabe der optimalen Motorkühlung mit Steuerbeschränkungen in den jeweiligen Ordner.
- Lösen Sie obige Aufgabe mit den Steuerbeschränkungen $u_a \equiv 70^\circ\text{C}$ und $u_b \equiv 110^\circ\text{C}$ zu Kontrollkostenparametern $\gamma = 10^i$ mit $i \in \{1, 0, -1, -2, -3\}$.