

# Spis treści

<b>WSTĘP .....</b>	<b>9</b>
<b>    ZADANIE OPTYMALIZACJI.....</b>	<b>9</b>
<b>    PRZYKŁAD 1 .....</b>	<b>9</b>
<i>Założenia.....</i>	<i>10</i>
<i>Model matematyczny zadania .....</i>	<i>10</i>
<b>    PRZYKŁAD 2 .....</b>	<b>10</b>
<b>    PRZYKŁAD 3 .....</b>	<b>11</b>
<b>    OPTYMALIZACJA A POLIOPTYMALIZACJA .....</b>	<b>11</b>
<b>    POLIOPTYMALIZACJA JAKO PLATFORMA PORZĄDKU .....</b>	<b>13</b>
<b>    KORZYŚCI Z ZASTOSOWANIA POLIOPTYMALIZACJI .....</b>	<b>13</b>
<b>    TYPOWE ZASTOSOWANIA .....</b>	<b>14</b>
<b>    WNIOSKI.....</b>	<b>14</b>
<b>    ZAKRES PRACY .....</b>	<b>15</b>
<b>    ZAWARTOŚĆ PRACY .....</b>	<b>16</b>
<b>    OGÓLNE UWAGI O STRATEGII OPTYMALIZACJI I POLIOPTYMALIZACJI.....</b>	<b>19</b>
<b>ROZDZIAŁ 1.....</b>	<b>21</b>
<b>    OPTYMALIZACJA W PROJEKTOWANIU OBIEKTÓW INŻYNIERSKICH.....</b>	<b>21</b>
<b>        1.1. WSTĘP .....</b>	<b>21</b>
<i>1.1.1. Optymalizacja i decyzja .....</i>	<i>22</i>
<b>        1.2. OBIEKT OPTYMALIZACJI .....</b>	<b>22</b>
<b>        1.3. OPTYMALIZACJA I POLIOPTYMALIZACJA W PROJEKTOWANIU .....</b>	<b>23</b>
<b>        1.4. POLIOPTYMALIZACJA JAKO METODA ROZWIĄZYWANIA ZADAŃ ODWROTNYCH .....</b>	<b>26</b>
<i>1.4.1. Zadanie wprost a zadanie odwrotne .....</i>	<i>26</i>
<i>1.4.2. Typowe przypadki zadania odwrotnego.....</i>	<i>28</i>
<i>1.4.3. Struktura procesu rozwiązywania zadania odwrotnego .....</i>	<i>31</i>
<i>1.4.4. Zadanie projektowo-konstrukcyjne jako zadanie odwrotne: ujęcie formalne .....</i>	<i>32</i>
<i>1.4.5. Poszukiwanie uproszczeń.....</i>	<i>33</i>
<b>        1.5. MECHATRONIKA – PRZYKŁADOWY OBSZAR POLIOPTYMALIZACJI.....</b>	<b>36</b>
<i>1.5.1. Charakterystyka mechatroniki.....</i>	<i>36</i>
<i>1.5.2. Rola optymalizacji w projektowaniu obiektów mechatroniki.....</i>	<i>37</i>
<i>1.5.3. Kryteria optymalizacji w projektowaniu obiektów mechatroniki.....</i>	<i>38</i>

<b>ROZDZIAŁ 2 .....</b>	<b>39</b>
<b>SYSTEM WARTOŚCI.....</b>	<b>39</b>
<b>2.1. WSTĘP .....</b>	<b>39</b>
<b>2.2. ETAPOWOŚĆ PROCESU PROJEKTOWANIA I PRZEKSZTAŁCANIE KRYTERIÓW.....</b>	<b>40</b>
2.2.1. Dynamiczne przekształcanie kryterium optymalizacji .....	40
2.2.2. Podział zadań.....	41
<b>2.3. PIERWOTNE KRYTERIUM OPTYMALIZACJI <math>\Phi_p</math> .....</b>	<b>44</b>
<b>2.4. NADRZĘDNE KRYTERIUM OPTYMALIZACJI.....</b>	<b>48</b>
<b>2.5. ZADANIOWE KRYTERIUM OPTYMALIZACJI.....</b>	<b>49</b>
2.5.1. Kryteria oceny .....	50
2.5.2. Ustalanie kryteriów oceny .....	51
2.5.3. Ustalanie wstępnej listy kryteriów.....	52
2.5.4. Sprawdzanie kryteriów .....	53
2.5.5. Redukcja listy kryteriów.....	54
<b>2.6. PODSUMOWANIE .....</b>	<b>54</b>
<b>ROZDZIAŁ 3 .....</b>	<b>55</b>
<b>FORMUŁOWANIE ZADANIA OPTYMALIZACJI .....</b>	<b>55</b>
<b>3.1. WSTĘP .....</b>	<b>55</b>
3.1.1. Matematyczny model zadania optymalizacji .....	55
<b>3.2. OPIS ZBIORU WARIANTÓW.....</b>	<b>55</b>
3.2.1. Zbiór wariantów .....	55
3.2.2. Zmienne decyzyjne.....	56
3.2.3. Zakres optymalizacji.....	56
<b>3.3. KRYTERIA (SYSTEM WARTOŚCI) .....</b>	<b>57</b>
3.3.1. Kryteria oceny .....	58
3.3.2. Inne uwagi co do kryteriów .....	58
<b>3.4. WYMAGANIA (OGRANICZENIA) .....</b>	<b>59</b>
3.4.1. Ograniczenia przedziałowe („kostkowe”).....	59
3.4.2. Wymagania funkcjonalne.....	59
3.4.3. Wymagania niezawodnościowe .....	60
3.4.4. Wymagania dynamiczne .....	60
3.4.5. Wymagania wytrzymałościowe.....	60
3.4.6. Wymagania ergonomiczne i estetyczne .....	60
3.4.7. Wymagania kulturowe .....	61
3.4.8. Wymagania ekonomiczne .....	61
3.4.9. Wymagania technologiczne .....	62
3.4.10. Wymagania ekologiczne.....	62

3.4.11. Wymagania wynikające z zakresu ważności modelu matematycznego .....	62
3.4.12. Wymagania prawne .....	62
3.4.13. Normy i przepisy .....	63
3.4.15. Inne wymagania .....	63
<b>3.5. MATEMATYCZNY MODEL ZADANIA OPTYMALIZACJI – PODSUMOWANIE .....</b>	<b>63</b>
3.5.1. Zbiór wariantów A .....	63
3.5.2. Kryteria oceny $K$ .....	65
3.5.3. System wartości.....	65
<b>3.6. RODZAJE ZADAŃ OPTYMALIZACJI .....</b>	<b>66</b>
3.6.1. Optymalizacja konstrukcji i optymalizacja procesów .....	66
3.6.2. Optymalizacja statyczna i dynamiczna.....	67
3.6.3. Optymalizacja jedno- i wielokryterialna .....	67
3.6.4. Optymalizacja bez ograniczeń i z ograniczeniami .....	67
3.6.5. Optymalizacja na zbiorze nieprzeliczalnym i na zbiorze dyskretnym... .....	68
3.6.6. Optymalizacja „miękką” .....	68
3.6.7. Optymalizacja rozmyta.....	68
3.6.8. Klasyfikacja zadań optymalizacji .....	69
<b>3.7. PODSUMOWANIE: FORMUŁOWANIE ZADANIA OPTYMALIZACJI.....</b>	<b>70</b>
<b>ROZDZIAŁ 4 .....</b>	<b>73</b>
<b>OPTYMALIZACJA STATYCZNA ZE SKALARNA FUNKCJĄ CELU .....</b>	<b>73</b>
4.1. DEFINICJA SKALARNEJ FUNKCJI CELU .....	73
4.2. ANALIZA OGРАNICZEŃ.....	74
4.2.1. Prezentacja graficzna ograniczeń.....	74
4.3. PROCEDURA ROZWIĄZYWANIA ZADANIA OPTYMALIZACJI.....	75
<b>ROZDZIAŁ 5 .....</b>	<b>113</b>
<b>POLIOPTYMALIZACJA.....</b>	<b>113</b>
5.1. INTUICYJNE SFORMUŁOWANIE PROBLEMU .....	113
5.2. TEORETYCZNE PODSTAWY POLIOPTYMALIZACJI .....	116
5.3. REPREZENTACJA GRAFICZNA ZBIORU ROZWIĄZAŃ POLIOPTYMALNYCH .....	121
5.4. PROCEDURA FORMUŁOWANIA ZADANIA POLIOPTYMALIZACJI .....	127
5.5. METODY ROZWIĄZYWANIA ZADANIA POLIOPTYMALIZACJI .....	127
5.5.1. Poszukiwanie zbioru $P$ na podstawie definicji.....	128
5.5.2. Poszukiwanie zbioru $P$ przez analizę ograniczeń .....	129
5.5.3. Analityczne poszukiwanie zbioru $P$ .....	130
5.5.4. Komputerowe metody polioptymalizacji .....	133
5.6. KORZYŚCI PŁYNĄCE Z UJĘCIA POLIOPTYMALNEGO.....	152

<b>5.7. WYBÓR ROZWIĄZANIA.....</b>	<b>156</b>
<b>5.8. ALGORYTMICZNY WYBÓR ROZWIĄZANIA .....</b>	<b>158</b>
5.8.1. Punkty charakterystyczne w przestrzeni kryterialnej.....	158
5.8.2. Punkty będące wewnętrznymi właściwościami podzbioru .....	158
5.8.3. Punkty definiowane w przestrzeni kryterialnej.....	160
5.8.4. Metody funkcji dystansowej – rozwiązywanie kompromisowe .....	161
<b>ROZDZIAŁ 6.....</b>	<b>165</b>
<b>POLILOPTYMALIZACJA PROCESÓW .....</b>	<b>165</b>
<b>6.1.WSTĘP.....</b>	<b>165</b>
<b>6.2.TERMINOGIA.....</b>	<b>166</b>
<b>6.3.MODEL MATEMATYCZNY OPTYMALIZACJI DYNAMICZNEJ .....</b>	<b>171</b>
<b>6.4.METODY ROZWIĄZYWANIA.....</b>	<b>174</b>
<b>6.5.UPROSZCZENIA: OPTYMALIZACJA STATYCZNA .....</b>	<b>175</b>
<b>6.6.SFORMUŁOWANIE ZADANIA POLILOPTYMALIZACJI.....</b>	<b>176</b>
6.6.1. Sformułowanie zadania polioptymalizacji dynamicznej .....	176
6.6.2. Sformułowanie zadania polioptymalizacji statycznej .....	176
<b>6.7.OPTYMALIZACJA DYNAMICZNA – ZASADA MAKSIMUM PONTRIAGINA .....</b>	<b>188</b>
<b>6.8.POLILOPTYMALIZACJA STATYCZNA PROCESU .....</b>	<b>203</b>
<b>6.9.ZASADA OPTYMALNOŚCI BELLMANA (W WERSJI DYSKRETNEJ) .....</b>	<b>206</b>
<b>6.10.PROCEDURA FORMUŁOWANIA I ROZWIĄZYWANIA ZADANIA POLILOPTYMALIZACJI DYNAMICZNEJ .....</b>	<b>212</b>
6.11.INNE PROBLEMY: DYSKRETYZACJA I WYGŁĄDZANIE POSZUKIWANYCH FUNKCJI .....	213
6.12.WNIOSKI DOTYCZĄCE OPTYMALIZACJI PROCESÓW .....	214
<b>ROZDZIAŁ 7 .....</b>	<b>217</b>
<b>OPTYMALIZACJA PRZEZ ZMIANĘ OGRANICZEŃ („OPTYMALIZACJA MIĘKKA”)..</b>	<b>217</b>
<b>7.1. ROLA OGRANICZEŃ.....</b>	<b>217</b>
<b>7.2. GRAFICZNA ILUSTRACJA OGRANICZEŃ .....</b>	<b>218</b>
<b>7.3. PRZEKSZTAŁCANIE PRZESTRZENI KRYTERIÓW I PRZESTRZENI CELÓW – ROZWAŻANIA METODOLOGICZNE .....</b>	<b>226</b>
7.3.1. Przypadek dwóch kryteriów.....	226
7.3.2. Przypadek z większą liczbą kryteriów .....	228
<b>7.4. OPTYMALIZACJA „MIĘKKI” – INTUICYJNE DIALOGOWE POSZUKIWANIE DECYZJI SATYSFAKCYJONUJĄcej .....</b>	<b>231</b>
7.4.1. Wstęp.....	231
7.4.2. Koncepcja metody .....	232
7.4.3. Algorytm: realizacja metody.....	232
<b>7.5. PODSUMOWANIE .....</b>	<b>243</b>

<b>ROZDZIAŁ 8 .....</b>	<b>245</b>
<b>METODY POSZUKIWANIA MINIMUM FUNKCJI .....</b>	<b>245</b>
<b>8.1. WSTĘP .....</b>	<b>245</b>
<i>8.1.1. Metody .....</i>	<i>245</i>
<i>8.1.2. Dobór metody.....</i>	<i>246</i>
<b>8.2. METODY OPTYMALIZACJI WIELOKRYTERIALNEJ.....</b>	<b>247</b>
<i>8.2.1. Metoda leksykograficzna.....</i>	<i>247</i>
<i>8.2.2. Metody polioptymalizacji .....</i>	<i>248</i>
<b>8.3. METODY GRADIENTOWE .....</b>	<b>248</b>
<i>8.3.1. Podstawy teoretyczne.....</i>	<i>248</i>
<i>8.3.2. Sprawdzenie lokalności otrzymanego rozwiązania .....</i>	<i>259</i>
<i>8.3.3. Funkcja fmincon.....</i>	<i>262</i>
<b>8.4. ALGORYTMY EWOLUCYJNE .....</b>	<b>263</b>
<i>8.4.1. Wprowadzenie .....</i>	<i>263</i>
<i>8.4.2. Możliwość uwzględniania ograniczeń w algorytmach ewolucyjnych.</i>	<i>268</i>
<i>8.4.3. Wybrane wyniki optymalizacji testujących.....</i>	<i>270</i>
<i>8.4.4. Zalety i niedogodności stosowania algorytmów ewolucyjnych .....</i>	<i>278</i>
<i>8.4.5. Uwagi końcowe .....</i>	<i>279</i>
<b>8.5. KLASYCZNE ALGORYTMY GENETYCZNE.....</b>	<b>281</b>
<b>8.6. ALGORYTM ROJU (PSO).....</b>	<b>281</b>
<i>8.6.1. Podstawy teoretyczne.....</i>	<i>281</i>
<i>8.6.2. Algorytm stada .....</i>	<i>282</i>
<i>8.6.3. Algorytm roju częstek .....</i>	<i>283</i>
<i>8.6.4. Implementacja w Matlabie.....</i>	<i>288</i>
<i>8.6.5. Metodyka.....</i>	<i>289</i>
<i>8.6.6. Testowanie algorytmu PSO.....</i>	<i>289</i>
<b>8.7. SIEĆ NEURONOWA HOPFIELDA.....</b>	<b>292</b>
<b>8.8. DEKOMPOZYCJA ZADANIA OPTYMALIZACJI .....</b>	<b>298</b>
<b>8.9. NARZĘDZIA OPTYMALIZACYJNE W MATLABIE.....</b>	<b>300</b>
<i>8.9.1. Przeglqd .....</i>	<i>300</i>
<i>8.9.2. Funkcje fgoalattain i fminimax .....</i>	<i>301</i>
<i>8.9.3. Optymalizacja w Simulinku.....</i>	<i>304</i>
<b>ROZDZIAŁ 9.....</b>	<b>317</b>
<b>PRZYKŁADY .....</b>	<b>317</b>
<b>9.1. WSTĘP .....</b>	<b>317</b>
<b>PRZYKŁAD 9.1. BELKA RUROWA.....</b>	<b>317</b>

<b>PRZYKŁAD 9.2. SZYBKOBIEŻNY SIŁOWNIK PNEUMATYCZNY .....</b>	<b>329</b>
<b>PRZYKŁAD 9.3. OPTYMALIZACJA BELKI WSPORNIKOWEJ .....</b>	<b>350</b>
<b>ZAŁĄCZNIK 1 .....</b>	<b>367</b>
<b>SPRAWOZDANIE Z OPTYMALIZACJI.....</b>	<b>367</b>
<i>Część tytułowa .....</i>	<i>367</i>
<i>Opis optymalizowanego obiektu .....</i>	<i>367</i>
<i>Zakres optymalizacji .....</i>	<i>367</i>
<i>Tablica wielkości.....</i>	<i>367</i>
<i>Kryteria .....</i>	<i>368</i>
<i>Ograniczenia.....</i>	<i>368</i>
<i>Wybór języka programowania i model komputerowy.....</i>	<i>368</i>
<i>Opis eksperymentów optymalizacyjnych.....</i>	<i>368</i>
<i>Syntetyczne wyniki optymalizacji .....</i>	<i>368</i>
<i>Podsumowanie .....</i>	<i>368</i>
<b>BIBLIOGRAFIA.....</b>	<b>369</b>
<b>SKOROWIDZ.....</b>	<b>373</b>