

УДК 519.6 + 519.85

ББК 22.19 + 22.18

НАХОЖДЕНИЕ ИСПАРЕНИЯ КАК РЕШЕНИЕ ЗАДАЧИ ОПТИМАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ

Засухин С. В.¹

(Вычислительный центр им. А.А. Дородницына РАН, Московский физико-технический институт, Москва)

Задача нахождения испарения формулируется как задача оптимального управления, в которой управляемый процесс вертикального передвижения влаги в почве описывается одномерным нелинейным параболическим уравнением. В качестве управления выступает суточное испарение, а целевой функцией является среднеквадратическое отклонение вычисленных значений влажности почвы от некоторых предписанных значений. Исследуется вопрос о том, как выбор целевой функции влияет на точность получаемого решения.

Ключевые слова: целевая функция, метод наискорейшего спуска, нелинейное параболическое уравнение, быстрое автоматическое дифференцирование.

1. Введение

Испарение с поверхности почвы входит в состав многих гидрологических и метеорологических моделей. Из всех составляющих гидрологического цикла испарение, пожалуй, является наиболее трудно определяемой вследствие сложного взаимодействия между компонентами системы почва-растительность-атмосфера. Непосредственное измерение его в естественных условиях представляет собой трудную задачу. Поэтому для определения испарения часто прибегают к расчетным методам.

¹ Сергей Владимирович Засухин, аспирант (s.zasukhin@yandex.ru).

Точных и универсальных методов расчета испарения в настоящее время не существует. Обычно удается оценить испарение за большие промежутки времени (недели, месяцы) и на больших территориях. Существующие расчетные методы испарения могут быть условно выделены в следующие группы.

Эмпирические методы используют формулы, получаемые на основании связи между измеренным испарением и метеорологическими факторами, которая обычно устанавливается с помощью регрессионного анализа [4, 6]. Эти формулы содержат, как правило, небольшое количество входных переменных и просты в применении. Недостаток их состоит в том, что они применимы лишь в условиях, близких к тем, в которых они были получены.

Методы водного баланса основаны на водобалансовых соотношениях поверхности земли с учетом характеристик водообмена между почвой и растительностью. С помощью этих методов вычисляется осредненная величина суммарного испарения. Среди работ, посвященных методам водного баланса следует указать на [2, 5, 7, 15]. К недостаткам этих методов относятся их трудоемкость и невозможность определения суммарного испарения за краткосрочный период времени.

Методы теплового баланса используют уравнения теплового баланса поверхности земли с учетом тепло- и водообмена в приземном слое воздуха [5, 8, 12, 13, 14]. За рубежом широко распространен метод Пенмана–Монтейта [12, 13], в котором используются уравнения энергетического баланса на поверхности суши и уравнения переноса водяного пара и тепла между поверхностью суши и атмосферой. Модифицированная модель Пенмана–Монтейта по результатам полевой проверки в США оказалась лучшей по сравнению с 20 другими методами, основанными на регрессионном анализе

С развитием методов и систем дистанционного зондирования Земли получают распространение **методы расчета испарения, учитывающие спутниковую информацию**. Вопросам разработки таких методов и соответствующей обработки спутниковых данных посвящены, например, работы [10, 11].

В представляемой работе исследуется вопрос о нахождении испарения с применением модели вертикального переноса влаги в почве. Задача нахождения испарения формулируется как задача оптимального управления, в которой управляемым процессом являются моделируемые значения влажности почвы. В качестве управления выступает искомое испарение, а целевая функция есть среднеквадратическое отклонение моделируемых значений влажности почвы от некоторых предписанных значений. Сравнение моделируемых и предписанных значений влажности происходит в некоторой области, выбор которой определяет вид целевой функции. В работе исследуется вопрос о том, как этот выбор влияет на процесс поиска численного решения и на его близость к искомому испарению.

2. Постановка задачи

Предположим, что почва представляет собой изотермическую недеформируемую однородную пористую среду. При соблюдении этих предположений вертикальное передвижение влаги в почве хорошо описывается одномерным нелинейным уравнением параболического типа

$$(1) \quad \begin{aligned} \frac{\partial \theta(z,t)}{\partial t} &= \frac{\partial}{\partial z} \left(D(\theta(z,t)) \frac{\partial \theta(z,t)}{\partial z} - K(\theta(z,t)) \right), & (z,t) \in Q, \\ \theta(z,0) &= \varphi(z), & z \in (0,L), \\ \theta(L,t) &= \psi(t), & t \in (0,T), \\ - \left(D(\theta(z,t)) \frac{\partial \theta(z,t)}{\partial z} - K(\theta(z,t)) \right) \Big|_{z=0} &= R(t) - E(t), & t \in (0,T), \\ \theta_{\min} &\leq \theta(0,t) \leq \theta_{\max}, & t \in (0,T), \end{aligned}$$

где z – пространственная переменная; t – время; $\theta(z,t)$ – искомая влажность в точке (z,t) , так называемая «объемная» влажность почвы, выражаемая в единицах объема воды в единичном объеме почвы (безразмерная величина); $Q = (0,L) \times (0,T)$; $\varphi(z)$ и $\psi(t)$ – заданные функции; $D(\theta)$ и $K(\theta)$ – коэффициент диффузии и гидравлическая проводимость – гидрофизические характеристики почвы; $\theta_{\min} = \theta_r + \varepsilon$, $\theta_{\max} = \theta_s - \varepsilon$, где θ_r и θ_s – остаточная

влажность и влажность насыщения соответственно, зависящие от типа почвы, ε – некоторая постоянная, такая, что $0 < \varepsilon \ll \theta_r$; $R(t)$ и $E(t)$ – интенсивности осадков и испарения – линейные потоки влаги; $0 \leq E(t) \leq M$, $t \in (0, T)$, M – некоторая константа, $M > 0$.

Коэффициент диффузии и гидравлическая проводимость вычисляются по широко применяемым формулам ван Генухтена:

$$(2) \quad \begin{aligned} K(\theta) &= K_0 S^{0.5} \left[1 - \left(1 - S^{1/m} \right)^m \right]^2, \\ D(\theta) &= K_0 \frac{1-m}{\alpha m (\theta_s - \theta_r)} S^{0.5-1/m} \times \left[\left(1 - S^{1/m} \right)^{-m} + \left(1 - S^{1/m} \right)^m - 2 \right], \end{aligned}$$

где $S = (\theta - \theta_r) / (\theta_s - \theta_r)$; K_0 , α , m , θ_r , θ_s – некоторые параметры. Назовем описанную задачу (1)-(2) прямой задачей.

Сформулируем задачу нахождения испарения $E(t)$, $t \in (0, T)$.

Задача 1. Пусть на некотором множестве $Q_0 \subseteq Q$ задана функция $\Theta(z, t)$. Найти управление $E^{opt}(t)$, $0 \leq E^{opt}(t) \leq M$, $t \in (0, T)$, при котором соответствующее решение $\theta^{opt}(t)$ прямой задачи (1)-(2) приводит к минимуму функционала:

$$J = \frac{1}{2} \int_{Q_0} (\theta - \Theta)^2 dz dt .$$

3. Дискретная аналог задачи оптимального управления

Разобьем интервалы $(0, T)$ и $(0, L)$ на N и I равных подынтервалов с концевыми точками $t^n = \tau n$, $0 \leq n \leq N$ и $z_i = hi$, $0 \leq i \leq I$ соответственно, где $\tau = T / N$ и $h = L / I$. Аппроксимируем прямую задачу (1)-(2) с помощью следующей конечно-разностной схемы:

$$\frac{\theta_i^n - \theta_i^{n-1}}{\tau} = \frac{1}{h} \left(D_{i+1/2}^n \frac{\theta_{i+1}^n - \theta_i^n}{h} - K_{i+1/2}^n - D_{i-1/2}^n \frac{\theta_i^n - \theta_{i-1}^n}{h} + K_{i-1/2}^n \right),$$

$$1 \leq i < I, \quad 0 < n \leq N,$$

$$\theta_i^0 = \varphi_i, \quad 0 \leq i \leq I, \quad \theta_I^n = \psi^n, \quad 1 \leq n \leq N,$$

где

$$\theta_i^n = \theta(z_i, t^n), \quad D_{i+1/2}^n = D(\theta((i+1/2)h, t^n)), \quad K_{i-1/2}^n = K(\theta((i-1/2)h, t^n)),$$

а φ_i и ψ^n – значения функций $\varphi(z)$ и $\psi(t)$ в точках z_i и t^n соответственно. Конечно-разностная аппроксимация левого краевого условия выглядит следующим образом:

$$\frac{\theta_0^{n+1} - \theta_0^n}{\tau} = \frac{2}{h} \left(D_{1/2}^{n+1} \frac{\theta_1^{n+1} - \theta_0^{n+1}}{h} - K_{1/2}^{n+1} + R^{n+1} - E^{n+1} \right), \quad 0 \leq n \leq N,$$

где R^{n+1} , E^{n+1} – значения функций $R(t)$ и $E(t)$ в точке $t^{n+1} = \tau(n+1)$. В результате приходим к следующему конечно-разностному аналогу прямой задачи (1)-(2):

$$\Phi_0^n = -\left(\frac{1}{\tau} + \frac{2}{h^2} D_{1/2}^n \right) \theta_0^n + \frac{2}{h^2} D_{1/2}^n \theta_1^n + \frac{1}{\tau} \theta_0^{n-1} + \frac{2}{h} (-K_{1/2}^n + R^n - E^n) = 0,$$

$$\theta_{\min} \leq \theta_0^n \leq \theta_{\max}, \quad 1 \leq n \leq N,$$

$$(3) \quad \Phi_i^n = \frac{1}{h^2} D_{i-1/2}^n \theta_{i-1}^n - \left[\frac{1}{\tau} + \frac{1}{h^2} (D_{i+1/2}^n + D_{i-1/2}^n) \right] \theta_i^n + \frac{1}{h^2} D_{i+1/2}^n \theta_{i+1}^n + \left[\frac{\theta_i^{n-1}}{\tau} + \frac{1}{h} (K_{i-1/2}^n - K_{i+1/2}^n) \right] = 0, \quad 1 \leq i < I, \quad 1 \leq n \leq N,$$

$$\Phi_I^n = \psi^n - \theta_I^n = 0, \quad 1 \leq n \leq N,$$

$$\theta_i^0 = \varphi_i, \quad 0 \leq i \leq I,$$

где управление $E = [E^1, \dots, E^N]$ подчиняется ограничению: $E \in U$, $U = \{u : u \in R^N, 0 \leq u^n \leq M, n = 1, \dots, N\}$. При этом коэффициент диффузии D и гидравлическую проводимость K в промежуточных точках будем вычислять по следующим формулам:

$$(4) \quad D_{i+1/2}^n = 2 \frac{D_i^n D_{i+1}^n}{D_i^n + D_{i+1}^n}, \quad K_{i+1/2}^n = 2 \frac{K_i^n K_{i+1}^n}{K_i^n + K_{i+1}^n}, \quad 1 \leq n \leq N, \quad 0 \leq i < I.$$

Рассмотрим множества $A_0 = \{0, 1, \dots, I\}$ и $B_0 = \{1, \dots, N\}$. Пусть $Q_0 = \{(z, t) : z = ih, t = l\tau, (i, l) \in C\}$, где C – некоторое мно-

жество, такое что $C \subseteq A_0 \times B_0$. Определим целевую функцию в виде:

$$(5) \quad W(\theta(u), u) = \frac{1}{2} \sum_{(j, n) \in C} (\theta_j^n - \Theta_j^n)^2 h \tau,$$

где $\theta(u)$ – решение системы (3)-(4) при $E = u$, $u \in U$, Θ_j^n – значение функции $\Theta(z, t)$ в точке (z_i, t^n) .

Сформулируем дискретную задачу оптимального управления.

Задача 2. *Найти оптимальное управление $u^{opt} \in U$ и соответствующее этому управлению решение θ^{opt} системы (3)-(4), при которых функционал $W(\theta(u), u)$ достигал бы минимального значения.*

4. Решение дискретной задачи оптимального управления

В результате дискретизации задача оптимального управления, как видим, сводится к задаче нелинейного программирования. Решать численно эту конечномерную задачу оптимизации предлагается методом наискорейшего спуска. Градиент целевой функции (5) при этом вычисляется с применением метода быстрого автоматического дифференцирования (БАД) [1, 9]. Согласно БАД, градиент функции $W(\theta(u), u)$ (5) вычисляется по формуле

$$(6) \quad dW(\theta(u), u)/du = W_u(\theta(u), u) + \Phi_u^T(\theta(u), u)p.$$

Входящий в эту формулу вектор $p \in R^n$ — множитель Лагранжа, который определяется в результате решения следующей линейной относительно p системы уравнений:

$$(7) \quad W_\theta(\theta(u), u) + \Phi_\theta^T(\theta(u), u)p = 0_q,$$

где

$$\Phi^T = [\Phi_0^1, \Phi_1^1, \dots, \Phi_I^1, \dots, \Phi_0^N, \Phi_1^N, \dots, \Phi_I^N], \quad q = (I+1)N,$$

$$\theta^T = [\theta_0^1, \theta_1^1, \dots, \theta_I^1, \dots, \theta_0^N, \theta_1^N, \dots, \theta_I^N], \quad u^T = E^T = [E^1, E^2, \dots, E^N].$$

Система уравнений (7) является сопряженной к системе (3). В [3] было показано, что процедура вычисления градиента по формулам (6)-(7) является устойчивой.

5. Численные результаты

Описанная конечномерная задача решалась при следующих значениях входных параметров:

$$L = 90 \text{ см}, \quad T = 61 \text{ сут}, \quad \varepsilon = 1 \cdot 10^{-10}, \quad \varphi(z) = 0.3, \quad z \in (0, L),$$

$$K_0 = 103.68 \text{ см/сут}, \quad \alpha = 0.075 \text{ см}^{-1}, \quad m = 0.471,$$

$$\theta_r = 0.065 \text{ см}^3/\text{см}^3, \quad \theta_s = 0.51 \text{ см}^3/\text{см}^3, \quad M = 2 \text{ см/сут}.$$

На практике наблюдаются, как правило, суммарные за сутки значения осадков и испарения. Было принято допущение о том, что интенсивности испарения и осадков в течение суток сохраняют постоянные значения и, следовательно, равны своим среднесуточным значениям. Поэтому управление представляет собой вектор из 61 компоненты, каждая из которых есть среднесуточная интенсивность испарения за соответствующие сутки. Шаг по времени составил 1/100 сут, а шаг по пространству – 1 см. Таким образом $N = 6100$ и $I = 90$ в нашем случае.

График зависимости влажности почвы при $z = 90$ по времени (функции $\psi(t)$) представлен на рис. 1.

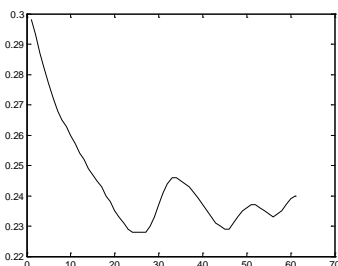


Рис. 1. Зависимость влажности почвы при $z = 90$ от времени

Поведение функции $R(t)$ т. е. зависимость слоя выпавших за сутки осадков от времени показано на рис. 2.

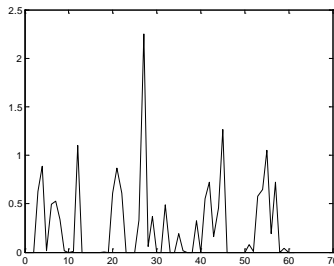


Рис. 2. Зависимость сугочного слоя выпавших осадков в сантиметрах от времени

Численные расчеты проводились в несколько этапов.

5.1. ПЕРВЫЙ ЭТАП

На этом этапе было выбрано некое управление, назовем его $u^{true} = [u_1^{true}, \dots, u_{61}^{true}]^T$, n -я компонента которого $u_n^{true} = E^{true}(t^n)$ есть интенсивность испарения в течение n -х суток, $n = 1, \dots, 61$.

Далее решалась прямая конечно–разностная задача (3) с выбранным $E^{true}(t)$. Понятно, что система (3) допускает расщепление на N подсистем, каждая из которых относится к n -му, $n = 1, \dots, N$, временному слою и содержит в качестве неизвестных значения влажности только на этом временном слое. Двигаясь в направлении от первого временного слоя к N -му временному слою, мы последовательно для каждого временного слоя решаем соответствующую систему уравнений отдельно от других. Решение каждой такой системы находится в результате выполнения следующего итерационного процесса. На каждой итерации решается соответствующая система, в которой значения коэффициента диффузии и гидравлической проводимости вычисляются по формулам (2), (4) с использованием значений влажности, полученных на предыдущей итерации. При известных коэффициентах система является линейной, при этом основная матрица системы – трехдиагональная. Система решается методом прогонки. На первой итерации значения коэффициента диффузии и

гидравлической проводимости вычисляются с применением значений влажности на предыдущем временном слое. Этот итерационный процесс продолжался до тех пор, пока евклидово расстояние между решениями, полученным на соседних итерациях, не станет менее 10^{-4} . При выбранных параметрах задачи для нахождения решения требовалось, как правило, не более пяти итераций. Полученное решение задачи (3) было названо “экспериментальными данными” и обозначено $\Theta(z,t)$, $(z,t) \in Q$.

5.2. ВТОРОЙ ЭТАП

На втором этапе решалась задача 2 с различными целевыми функциями. Целевые функции вычислялись по формуле (5), в которой множество C имело вид:

$$(8) \quad \begin{aligned} C &= A \times B, \quad A = \{i : i = i_0 k, k = 0, 1, \dots, [I/i_0]\}, \\ B &= \{n : n = n_0 l, l = 1, \dots, [N/n_0]\}. \end{aligned}$$

Рассматривались все сочетания n_0 и i_0 , когда $i_0 = 1, 5, 10$, $n_0 = 1, 5, 10, 20, 50, 100$. Численная оптимизация проводилась методом наискорейшего спуска, градиент целевой функции вычислялся по формулам БАД (6)–(7). Величина шага вдоль выбранного направления определялась в результате проведения одномерной оптимизации функции, интерполирующей целевую функцию вдоль указанного направления с помощью сплайнов, построенным по 40 точкам. Итерационный процесс продолжался до тех пор, пока чебышевская норма градиента целевой функции не становилась меньше 10^{-14} . В качестве начального управления было выбрано $u_n^{init} = 0,3$, $n = 1, \dots, 61$. Задача численной оптимизации на всем промежутке времени допускает декомпозицию на совокупность отдельных задач оптимизации в соответствии с выбранным разбиением всего временного промежутка. С учетом вида управления рассматривалось множество из 61 задачи, каждая из которых соответствует временному интервалу в одни сутки.

Результаты численных расчетов приведены в табл.1.

Таблица 1. Результаты второго этапа

| n_0 | i_0 | Отклонение | Итерации | Осложненные дни |
|-------|-------|-----------------------|----------|-----------------|
| 1 | 1 | 0 | 290-300 | 0 |
| | 5 | $1,00 \cdot 10^{-12}$ | 290-300 | 0 |
| | 10 | $1,00 \cdot 10^{-12}$ | 290-300 | 0 |
| 5 | 1 | $1,00 \cdot 10^{-12}$ | 290-300 | 0 |
| | 5 | $2,00 \cdot 10^{-12}$ | 290-301 | 0 |
| | 10 | $2,00 \cdot 10^{-12}$ | 290-302 | 0 |
| 10 | 1 | $1,00 \cdot 10^{-12}$ | 290-300 | 0 |
| | 5 | $1,30 \cdot 10^{-11}$ | 290-302 | 0 |
| | 10 | $1,00 \cdot 10^{-12}$ | 290-304 | 0 |
| 20 | 1 | $3,00 \cdot 10^{-12}$ | 290-303 | 0 |
| | 5 | $1,81 \cdot 10^{-11}$ | 300-306 | 0 |
| | 10 | $2,23 \cdot 10^{-11}$ | 300-309 | 0 |
| 50 | 1 | $1,84 \cdot 10^{-11}$ | 290-307 | 15 |
| | 5 | $3,10 \cdot 10^{-11}$ | 300-309 | 2 |
| | 10 | $7,00 \cdot 10^{-12}$ | 300-319 | 2 |
| 100 | 1 | $4,00 \cdot 10^{-12}$ | 290-302 | 15 |
| | 5 | $6,90 \cdot 10^{-11}$ | 300-314 | 14 |
| | 10 | $1,80 \cdot 10^{-11}$ | 300-328 | 8 |

Как показали численные расчеты, для каждой задачи требовалось приблизительно от 250 до 330 итераций для нахождения решения. Как правило, это число было равно 300 или очень незначительно отличалось от 300. В задаче, соответствующей 13-м суткам количество итераций, приводящих к решению, было равно 23-26. Это объясняется тем, что начальное приближение $u_{13}^{init} = 0,3$ и истинное управление $u_{13}^{true} = 0,2777$ оказались близки друг другу. В некоторых задачах итерационный процесс не приводил к решению и за 500 итераций. Эта ситуация возникла при $n_0 = 50, 100$. Тогда приходилось искать приемлемое начальное приближение. Количество таких осложненных дней (в случае их возникновения) изменялось от 2 до 15. В частности,

таких дней оказалось 15 в случае $n_0 = 50$, $i_0 = 1$, а именно: это были сутки с порядковыми номерами 11, 14, 15, 16, 17, 18, 19, 25, 37, 38, 40, 49, 50, 52 и 61, и 2 дня в случае $n_0 = 50$, $i_0 = 10$ (сутки с порядковыми номерами 18, 19).

Проведенные расчеты показали, что во всех рассматриваемых случаях максимальное отклонение найденного оптимального управления от истинного управления, как правило, возросло с увеличением n_0 . При этом во всех случаях оно оказалось незначительным, а именно:

$$\left| u_n^{true} - u_n^{opt} \right| \leq 6,09 \cdot 10^{-11}, \quad n = 1, \dots, 61. .$$

Графики начального, истинного и найденного в результате численных расчетов оптимального управлений для случаев $n_0 = 100$, $i_0 = 1$ и $n_0 = 10$, $i_0 = 10$ представлены на рис. 3 и рис. 4 соответственно. На этих рисунках начальное управление обозначено штриховой линией, истинное управление — сплошной линией, а оптимальное управление отмечено окружностями. Видно, что графики истинного и оптимального управлений в обоих случаях практически совпадают.

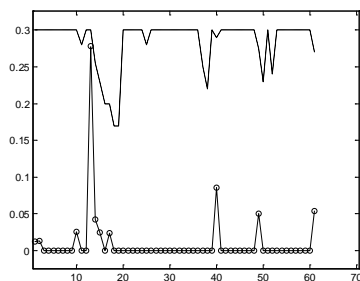


Рис. 3. Графики истинного, начального и оптимального управлений в случае $n_0 = 100$, $i_0 = 1$

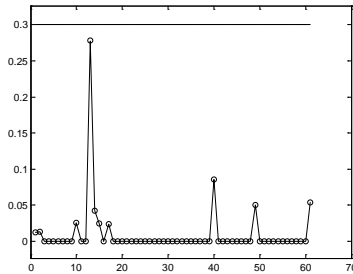


Рис. 4. Графики истинного, начального и оптимального управлений в случае $n_0 = 10$, $i_0 = 10$

Описанная схема проведения численных расчетов может применяться для оценивания того, как использование того или иного набора начальных данных, который определяет множество Q_0 , повлияет на близость получаемого оптимального управления к его истинному значению и на процесс численной оптимизации. И, значит, еще на стадии планирования экспериментов по измерению влажности почвы эти численные результаты могут быть использованы для выбора оптимального плана экспериментов по измерению влажности почвы.

Поясним сказанное на следующем примере. Предположим, нам известно, что искомое испарение близко к рассмотренному ранее испарению $E^{true}(t)$. Рассмотрим несколько вариантов проведения измерительных экспериментов, когда измерения влажности почвы производятся 100, 20, 10, 5, 2 и 1 раз в сутки через равные промежутки времени и с шагом по глубине в 1, 5 и 10 см. Полученные при проведении таких экспериментов данные могут быть использованы при решении задачи оптимального управления с целевой функцией, вычисляемой по формулам (5), (8), где $n_0 = 1, 5, 10, 20, 50, 100$ и $i_0 = 1, 5, 10$. Зададимся вопросом, какой вариант следует выбрать, руководствуясь естественным стремлением минимизировать затраты на проведение такого эксперимента, но при этом обеспечить достаточную близость к искомому испарению численного решения соответствующей дискретной задачи оптимального управления. Кроме того, жела-

тельно было бы также понять, будет ли процесс оптимизации при поиске численного решения задачи оптимального управления проходить без осложнений. Проведя численные расчеты по описанной выше схеме и проанализировав их результаты, мы можем выбрать оптимальный вариант проведения измерений.

Так, анализ полученных выше численных результатов позволяет сказать, что оптимальным вариантом является измерение влажности почвы через равные интервалы времени 5 раз в сутки с шагом по глубине в 10 см, т. к. численное решение будет очень незначительно отличаться от истинного испарения, оптимизация будет проходить без осложнений и, кроме того, при этом количество измерений будет минимальным.

6. Заключение

Анализ полученных результатов приводит к следующим выводам.

- Применение предлагаемого подхода позволяет восстанавливать испарение с поверхности почвы по профилям влажности почвы с высокой точностью.
- Результаты численных экспериментов, проведенных по подобным описанному выше сценарию, позволяют оценить, как вид целевой функции (а, значит, и вид используемых в задаче экспериментальных данных) повлияет на близость соответствующего численного решения к истинному значению испарения, а также понять, насколько неосложненным окажется процесс численной оптимизации.

Литература

1. АЙДА-ЗАДЕ К. Р., ЕВТУШЕНКО Ю. Г. *Быстрое автоматическое дифференцирование на ЭВМ // Математическое моделирование.* – 1989. – Т. 1. – С. 121-139.
2. АЛПАТЬЕВ А. М. *К Влагообороты в природе и их преобразования.* – Л.: Гидрометеиздат, 1969. – 322 с.

3. ДИКУСАР В. В., ЗАСУХИН С. В. *Применение быстрого автоматического дифференцирования при нахождении испарения с поверхности почвы* // Вестник МГТУ им. Н. Э. Баумана. Серия: Естественные науки. – 2016. – Vol. 69, №. 6. – С. 42-55.
4. ИВАНОВ Н. Н. *Об определении величин испаряемости* // Изв. ВГО. – 1954. – Т. 86, №. 2. – С. 189-196.
5. КОНСТАНТИНОВ А. Р. *Нормирование орошения: методы, их оценка, пути уточнения* // Гидротехника и мелиорация. – 1986. – № 1. – С. 19-28.
6. ЛЬГОВ Г. К. *Орошаемое земледелие*. – М.: Колос, 1979. – 191 с.
7. ЧЕРЕМИСИНОВ А. Ю., ЖЕРДЕВ В. Н., ЧЕРЕМИСИНОВ А. А. *Динамика климата, водных балансов и ресурсов Центрального Черноземья*. – Воронеж.: Воронежский ГАУ, 2013. – 326 с.
8. ALLEN R. G., PRUITT W. O., BUSINGER J. A., FRITSCHEN L. J., JENSEN M. E., QUINN F. H. *Evaporation and Transpiration* : ASCE Handbook of Hydrology. – N.Y. : ASCE, 1996. – P. 125-252.
9. GRIEWANK A. *Evaluating derivatives*. – Philadelphia: SIAM, 2000.
10. MARTENS B., MIRALLES D., LIEVENS H., FERNANDEZ-PRIETO D., VERHOEST N. *Improving terrestrial evaporation estimates over continental Australia through assimilation of SMOS soil moisture* // Intern. J. Applied Earth Observation and Geoinformation – Special Issue: “Advances in the Validation and Application of Remotely Sensed Soil Moisture”. Pt 2. – 2016. – Vol. 48. – P. 146-162.
11. MIRALLES D. G., HOLMES T. R. H., DE JEU R. A. M., GASH J. H., MEESTERS A. G. C. A., DOLMAN A. J. *Global land-surface evaporation estimated from satellite-based observations* // Hydrol. Earth Syst. Sci. – 2011. – Vol. 15. – P. 453-469.
12. MONTEITH J. *Evaporation and the environment* // 19th Symposium of the Society of Experimental Biology roc. Royal Socie-

- ty. – Cambridge, UK: Cambridge University Press, 1965. – P. 205-234.
13. PENMAN H. L. *Natural evaporation from open water, bare soil and grass* // Proc. Royal Society. – 1948. – Vol. 193. – P. 120-145.
 14. PRIESTLEY C. M. B., TAYLOR R. J. *On the assessment of surface heat flux and evaporation using large-scale parameters* // Monthly Weather Review. – 1972. – Vol. 100, №. 2. – P. 81-92.
 15. SAVENIJE H. H. G. *Determination of evaporation from a catchment water balance at a monthly time scale* // Hydrology and Earth System Sciences. – 1997. – Vol. 1, №. 1. – P. 93-100.

DETERMINING EVAPORATION AS A SOLUTION OF THE OPTIMAL CONTROL PROBLEM

Sergey Zasukhin, Dorodnicyn Computing Centre of RAS, Moscow Institute of Physics and Technology, Moscow, post-graduate student (s.zasukhin@yandex.ru).

Abstract: The problem of determining evaporation is stated as an optimal control problem. The controlled process of vertical water transfer in soil is described by one-dimensional nonlinear parabolic equation. The daily evaporation is a control and, the objective function is the mean-square deviation of calculated values of soil moisture from some prescribed values. The question of how the choice of the objective function affects the accuracy of the solution is investigated.

Keywords: objective function, steepest descent method, nonlinear parabolic equation, fast automatic differentiation.

Статья представлена к публикации членом редакционной коллегии ...заполняется редактором...

Управление большими системами. Выпуск ??

Поступила в редакцию ... **... заполняется редактором...**

Опубликована ... **... заполняется редактором...**