

Cvičení 12 – Řízení s diskrétním modelem

Příklad: Model $f(y_t|u_t, y_{t-1}, \Theta)$

$$u_t \in \{1, 2\}$$

$$y_t \in \{1, 2\}$$

- Penalizační funkce – tabulka 4×2
- Nižší penalizace požadované hodnoty
- penalizace po použití optimálního řízení

Vliv:

- interval řízení
- penalizace
- neurčitost v modelu

Zadání:

- Porovnejte minimální střední hodnoty penalizačních funkcí při použití deterministického modelu

Viz program pro cvičení 12