

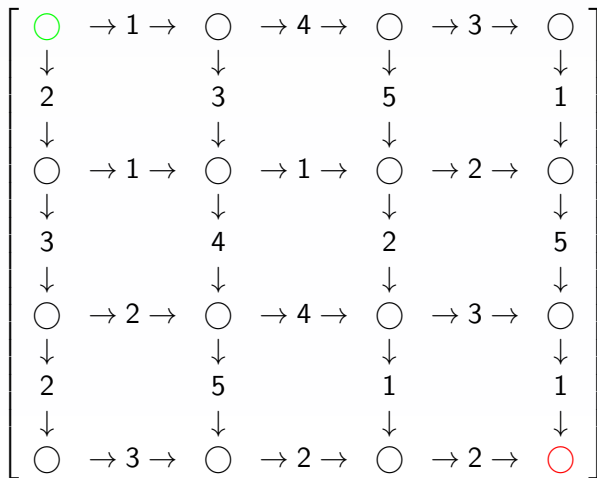
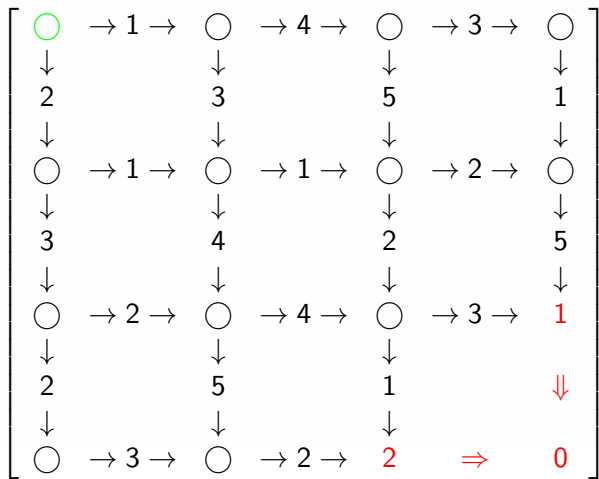
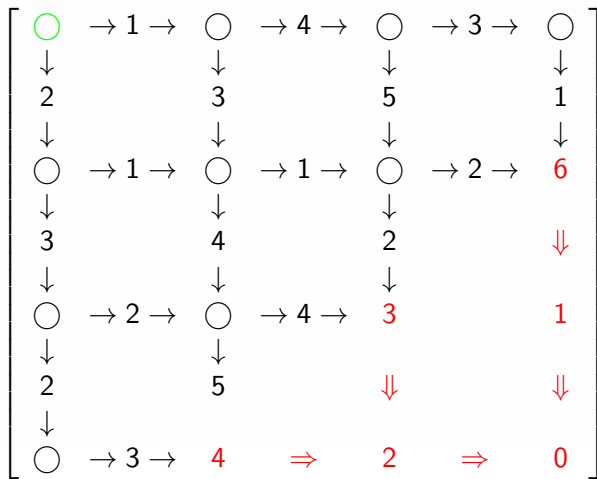


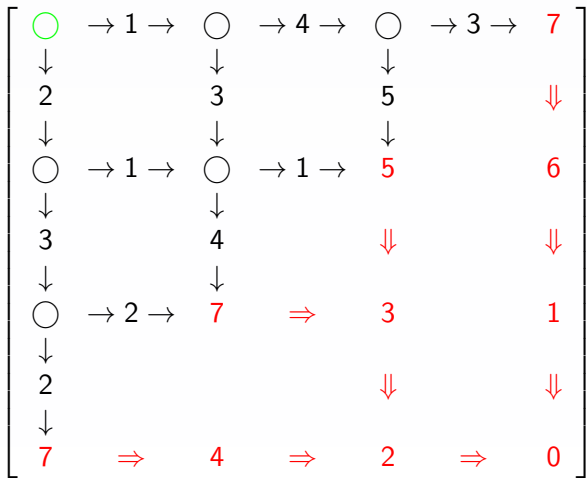
Cvičení 11 – Základy dynamického programování

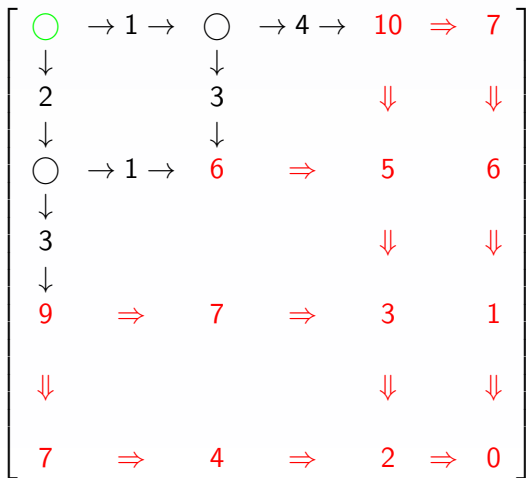
Příklad 1: u_t – směr (dolů, doprava), start – , cíl – 

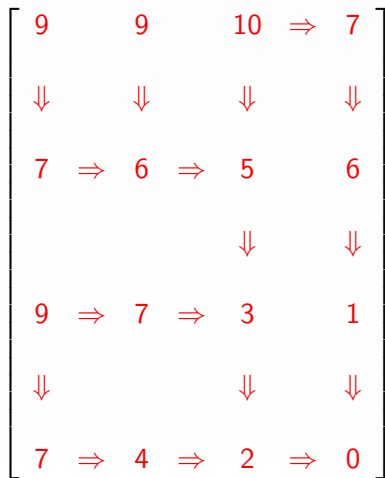
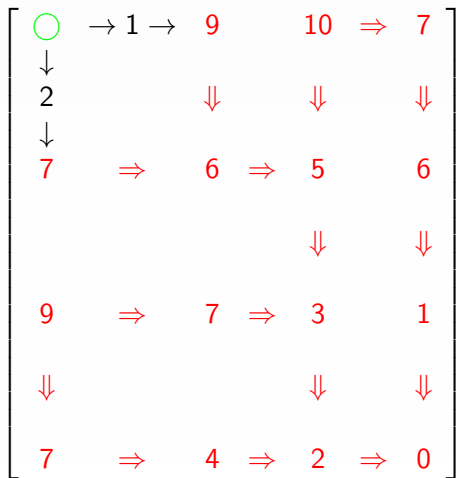












Zadání pro samostatnou práci – 1

Vypočtete optimální cestu s minimem penalizací.

