

BMETE93MM07 Irányítási rendszerek
Vizsgatematika 2015

- | | |
|---|------------------------------------|
| 1. Az optimális irányítási feladat megfogalmazása | (Jegyzet 1.1, 7-12. oldal) |
| 2. Lineáris rendszerek irányíthatósága | (Jegyzet 2.3, 35-42. oldal) |
| 3. Ekvivalenciák és kanonikus alakok: lineárisan ekvivalens rendszerek | (Jegyzet 2.4.1, 42-45. oldal) |
| 4. Ekvivalenciák és kanonikus alakok: feedback ekvivalens rendszerek | (Jegyzet 2.4.2, 45-52. oldal) |
| 5. Stabilizálhatóság, póluselhelyezés | (Jegyzet 2.5, 52-57. oldal) |
| 6. Lineáris rendszerek megfigyelhetősége | (Jegyzet 2.6, 57-61. oldal) |
| 7. Állapotmegfigyelők, szeparációs elv | (Jegyzet 2.7, 61-67. oldal) |
| 8. Lineáris rendszerek struktúrája | (Jegyzet 2.8, 67-71. oldal) |
| 9. Realizáció, minimális realizáció | (Jegyzet 2.9, 71-80. oldal) |
| 10. Optimális irányítási feladat: az optimalitási elv | (Jegyzet 4.1, 119-121. oldal) |
| 11. Dinamikus programozás véges rendszerekre | (Jegyzet 4.2, 121-124. oldal) |
| 12. Dinamikus programozás általános rendszerekre: alaplemmák, a dinamikus programozás egyenlete | (Jegyzet 4.3, 124-127. oldal) |
| 13. A Hamilton-Jacobi-Bellman egyenlet származtatása és az optimalitás szükséges feltétele | (Jegyzet 4.4, 4.5, 127-130. oldal) |
| 14. A Hamilton-Jacobi-Bellman egyenlet, mint az optimalitás elegendő feltétele (folytonos idejű eset) | (Jegyzet 4.6, 130-134. oldal) |
| 15. Lineáris kvadratikus feladatok véges időintervallumon (folytonos idejű eset) | (Jegyzet 4.8, 135-140. oldal) |
| 16. Stabilitás és optimalitás kapcsolata | (Jegyzet 5.2, 153-155. oldal) |
| 17. Lineáris kvadratikus feladatok végtelen időintervallumon (folytonos idejű eset) | (Jegyzet 5.3, 155-164. oldal) |

2015. június 15.

Orlovits Zsanett