



$$x_+ = f(x, u)$$

Optimális és gépi tanulásra épülő irányítások

- oktatási kurzus -

Péni Tamás:

- Az optimalizálás alapjai
- Bevezetés a rendszerelméletbe
- Nemlineáris modell prediktív irányítások
- Kernel módszerek elméleti alapjai
- Modell prediktív irányítás Koopman operátor approximációjával
- Gauss folyamatok
- Tanuló adaptív MPC irányítások Gauss folyamatokra épülő rendszermodellekkel

Luspay Tamás:

- Optimális irányítások bevezetés, időoptimális irányítások, bang-bang control
- Pontryagin maximum elv, dinamikus programozás
- HJB egyenlet, LQ irányítás

Helyszín: BME Közlekedés és Járműirányítási Tanszék,
St. épület I. emelet 102.

Időpont: hétfőnként 14:00-16:00 között, az első előadás: február 10.

Előadók: Péni Tamás tudományos főmunkatárs, SZTAKI - BME KJIT
Luspay Tamás tudományos főmunkatárs, SZTAKI – BME KJIT



AZ ELŐADÁS-SOROZAT AZ INNOVÁCIÓS ÉS TECHNOLÓGIAI
MINISZTERIUM ÚNKP-19-4 KÓDSZÁMÚ ÚJ NEMZETI KIVÁLÓSÁG
PROGRAMJÁNAK TÁMOGATÁSÁVAL KÉSZÜLT

Péni Tamás : Nemlineáris prediktív irányítások hatékony realizációja gépi tanulással (ÚNKP-19-4)
Luspay Tamás: Dinamikus rendszerek robusztus dekompozíciója (ÚNKP-19-4)