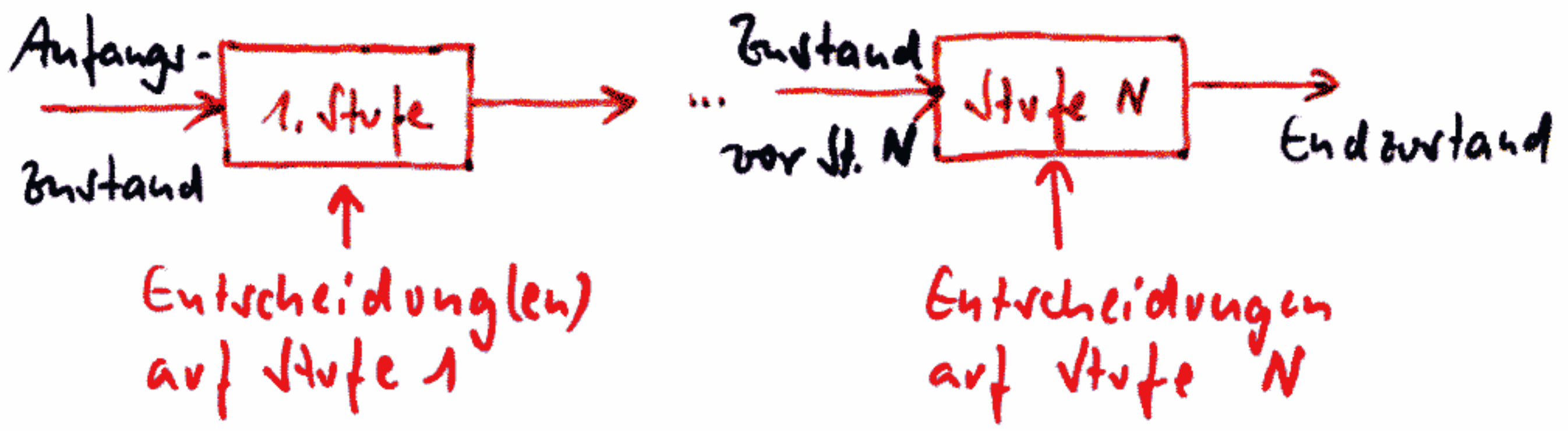


Spezialfall Stufenoptimierung

Dekomposition
dynamische Programmierung



Bedingung: Rückwirkungsfreiheit

Folge: Jedes Teilsystem, welches Endzust. enthält, ist einzeln optimierbar

$$F = f(\text{Endzustand})$$

$$= \hat{f}(\text{Zustand } N-1, \text{ Entscheidung } N) \dots$$

also Optimierung sukzessive von Endzustand her
(meist für diskrete, determinist. Entsch. prozesse)

