

Lösungsansätze für das Optimalsteuerungsproblem

Dynamische Programmierung

- + globale Optimierung
- + langer Optimierungshorizont
- begrenzte Anzahl an Systemzuständen
- grobe Diskretisierung

Indirekte Methoden

Verwendung in Kombination mit dynamischer Programmierung und/oder direkten Methoden

Direkte Methoden

- + kontinuierliche Systemzustände
- + viele Systemzustände möglich
- kurzer Optimierungshorizont
- lediglich lokale Optimierung

Navigationsebene

Bahnführungssebene

Stabilisierungsebene

Zeithorizont

1 h

1 s

1 ms