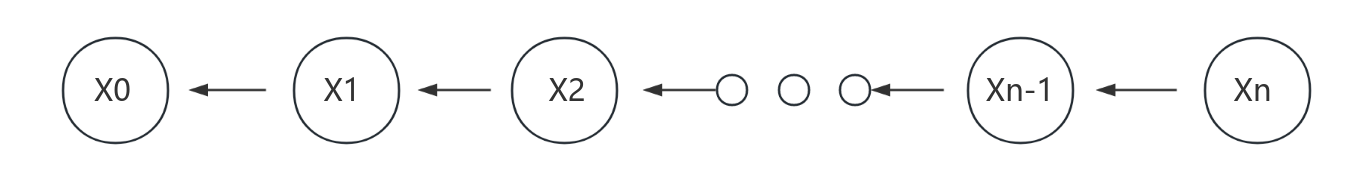
问题形式



求解思路：动态规划



由贝尔曼最优性原理定义cost-to-go funtion



并定义action funtion



V（xk）函数为在xk状态下到最终状态Xn所需的最小代价

Q（xk,uk）函数为在xk状态和控制uk的作用下到最终状态Xn的代价

易得

