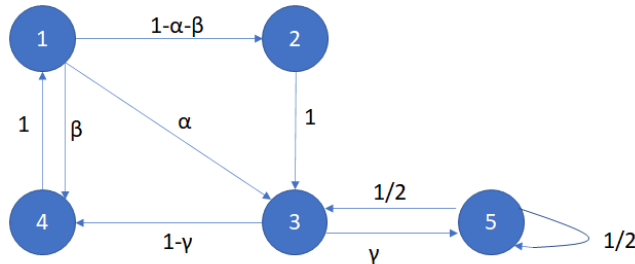


Άσκηση 3: Νευροασαφής Έλεγχος και Εφαρμογές 2024-2025

Θέμα 1: Θεωρήστε την αλυσίδα Markov:



A. Για τις διάφορες τιμές των α, β, γ , ποιες αναδρομικές κλάσεις έχει και ποια περιοδικότητα;

B. Υποθέστε ότι $\alpha=\gamma=0, \beta=0.1$. Υπολογίστε την πιθανότητα η κατάσταση τις χρονικές στιγμές 1000, 1001, 1002 και 1003 να είναι καθεμία από τις 1 έως 5 ως συνάρτηση της αρχικής κατάστασης. Επαναλάβετε για $\alpha=\beta=\gamma=0.1$.

Γ. Υποθέστε ότι $\alpha=\beta=\gamma=0.1$ και ότι η αρχική κατάσταση είναι 1. Προσομοιώστε μια τροχιά της αλυσίδας Markov. Εξετάστε το ποσοστό του χρόνου που παραμένει η κατάσταση σε κάθε μια από τις θέσεις 1,...,5 στις πρώτες 10.000 χρονικές στιγμές. Συγκρίνετε με τα ιδιοδιανύσματα του πίνακα μετάβασης. Τι παρατηρείτε;

Θέμα 2: (Πρόβλημα parking Example 1.3.3 Bertsekas) Ένας οδηγός ψάχνει για θέση στάθμευσης στην πορεία προς τον προορισμό του. Υπάρχουν στη σειρά N πιθανές θέσεις parking πριν από το garage. Κάθε θέση στάθμευσης k πριν το garage έχει μια τιμή $c(k)$ ενώ είναι κενή με πιθανότητα $p(k)$. Αν φτάσει στο garage τότε υποχρεωτικά παρκάρει εκεί και πληρώνει μια υψηλότερη τιμή C . Υπολογίστε τη βέλτιστη στρατηγική αν $N=200, c(k) = N-k, C=100$, και $p(k)=0.05$.

Θέμα 3: (Τυχαίος Περίπατος με έλεγχο) Θεωρήστε ένα στοχαστικό σύστημα (controlled Markov chain) του οποίου η κατάσταση μπορεί να πάρει τις τιμές 1,...,10. Ο έλεγχος παίρνει δύο τιμές +1 και -1. Για $u=+1$, η κατάσταση μεταβαίνει μια θέση δεξιότερα με πιθανότητα 50% και παραμένει η ίδια με πιθανότητα 50%. Αντίστοιχα για $u=-1$ η κατάσταση μεταβαίνει μια θέση αριστερότερα με πιθανότητα 50% και παραμένει η ίδια με πιθανότητα 50%.

A. Υπολογίστε τον ελεγκτή που ελαχιστοποιεί το:

$$J = \sum_{k=0}^{\infty} \alpha^k g(x_k),$$

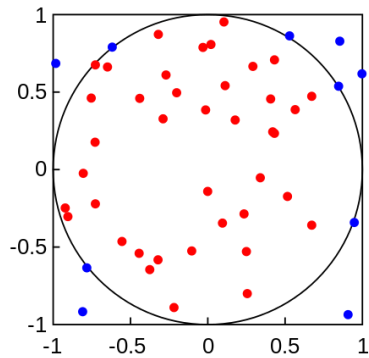
για τις διάφορες τιμές του α . Το g περιγράφεται στον παρακάτω πίνακα:

x	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
$g(x)$	1	2	3	4	5	4	2	0	1	2

B. Για τον ελεγκτή αυτό, γράψτε ένα πρόγραμμα που να προσομοιώνει τροχιές του συστήματος.

Γ. Υποθέτουμε τώρα ότι η στοχαστική δυναμική και το κόστος δεν είναι γνωστά. Υλοποιήστε έναν Q-learning αλγόριθμο για αυτό το σύστημα. Εξετάστε το την επίπτωση των διαφόρων παραμέτρων στην ταχύτητα σύγκλισης.

Θέμα 4: Στο θέμα αυτό θα εξετάσουμε μια Monte Carlo μέθοδο για τον υπολογισμό του π , παίρνοντας τυχαίες μεταβλητές, ομοιόμορφα κατανομημένες στο $[0, 1]^2$ και εξετάζοντας το πόσες από αυτές βρίσκονται μέσα στο μοναδιαίο κύκλο.



Εξετάστε υπολογιστικά την ταχύτητα σύγκλισης σε σχέση με τον αριθμό των βημάτων.
Επαναλάβετε 5-10 φορές και εκτιμήστε τη διακύμανση της μέτρησής σας από τα δεδομένα.