

Posudek vedoucího bakalářské práce

Název: **Reinforcement learning pro řízení dynamických systémů**

Autor: **Loi Do**

Cílem bakalářské práce bylo nastudovat různé metody založené na posilovaném učení a jejich použití při řízení dynamických systémů, některé z nich implementovat a otestovat na simulačním modelu.

Studentovi se této nelehké a v poslední době velmi populární problematice podařilo porozumět velmi dobře, o čemž svědčí zejména úvodní části bakalářské práce, které velmi srozumitelně vystihují principy i možnosti realizace jednotlivých kroků. Je to i díky tomu, že student se tématu práce začal věnovat s velkým předstihem a pracoval s neobyčejným zapálením. Chodil pravidelně na konzultace, kde vždy ukázal velký pokrok v práci. Pracoval zcela samostatně, veškeré naše diskuze se omezily na to, které metody implementovat a které ne, celou problematiku pochopil zcela sám.

Velké úsilí věnoval i ověření funkčnosti postupů na simulačním příkladě, i když zde se musel potýkat s úskalími této metody, o kterých se v literatuře nepíše. Zpracovaný text je na vysoké odborné, stylistické i grafické úrovni, exaktní a přitom srozumitelný.

Práci doporučuji k obhajobě a hodnotím ji stupněm **A–výborně**.

V Praze 30. 5. 2017

doc. Ing. Petr Hušek, Ph.D. – vedoucí práce