

Kapitola **Chybování**

úsek

text

Všichni, kdo něco dělají, také chybují. Někdy to jsou chyby úsměvné, jindy tragické. Moudří lidé dřívějších dob to popisovali slovy "chybovat je lidské", "kdo nic nedělá, nic nezkazí", apod.

Na uskutečňování projektu se můžeme dívat jako na posloupnost dílčích kroků. Po každém kroku je příležitost provést hodnocení, zda se stále blížíme k původnímu cíli, a pokud to situace vyžaduje, provést menší korekci. Po ní teprve zařadit další krok projektu. Co však v případě, že to žádnou menší korekcí nejsme schopni napravit? Například chceme vypěstovat v probíhající sezóně na záhonu cibuli, ale zapomeneme ji vysadit v potřebném termínu. Už je příliš pozdě a cibule by nevyrostla. Musíme projekt vzdát. Stala se chyba.

Naopak pokud chceme na záhonu vypěstovat cibuli, vysadili jsme ji, ale je velké sucho, můžeme zařadit zalévání záhonu, aby nezaschla.

To je korekce.

Představme si, že máme robota, který přesně vykoná práce, jež mu v souvislosti s pěstováním cibule naprogramujeme.

Pokud nezahrneme reakci na sucho a možnost zalévání, cibule zaschne nezávisle na jiných robotových snahách o splnění úkolu.

Ten robot je znázorněním jakéhosi autopilota. To zalévání je přechod na ruční řízení, když se něco nedaří.

Úsek zdůvodnění

Podívejme se na chyby z hlediska AA.

Nejprve si uvědomme, co vlastně chyba je:

Očekávaný průběh:

startovní čára->směřování 1 | korekce 1 -> směřování 2 | korekce 2 -> směřování 3 | korekce n -> cíl U

Korekce se vnímá jako malá změna. Jakmile je nutno zařadit velkou korekci, už to nazveme chybou.

Skutečný průběh:

startovní čára->směřování 1 | korekce 1' -> směřování 2 | korekce 2' -> směřování 3 | korekce n' -> cíl V

Pokud v cíli V zařadíme další velkou korekci, která nás dostane do původního cíle U, můžeme všechny operace, které proběhnou od cíle V do dosažení cíle U nazvat velkou korekcí, která přinejmenším stojí čas navíc, a tento čas + případné náklady (převoditelné obecně na čas), lze použít na měřítko velikosti chyby.

Směřování lze přirovnat k autopilotovi

Korekci lze přirovnat k ručnímu řízení antecepčním aparátem.

Tyto dvě role se pravidelně střídají. Kdyby tomu tak nebylo, a všechny operace by probíhaly v režii pouze jedné z těchto dvou rolí, tak v plně autopilotově režii bychom u složitějších úloh s naprostou jistotou došli úplně jinam. Zato s pouhým ručním řízením bychom došli do správného cíle neobyčejně pozdě, pokud vůbec, protože by vše probíhalo velmi pomalu a neefektivně.