## Assignment 3: Monte Carlo

一、作业内容:利用强化学习蒙特卡罗算法找到最短路径(完成 mc.py 文件补全)

Part 1: 函数 Reward state action(s, a)

```
# 状态转移函数,需要返回本次动作是否到达终点,本次动作的reward,本次动作后的下一个state
142
     def Reward_state_action(s, a):
         # 向上移动
         if a == 0:
144
145 = # Fill and submit this code
146
        # 向下移动
148
         elif a == 1:
149
        # Fill and submit this code
150
        # 向左移动
         elif a == 2:
        # Fill and submit this code
        # 向右移动
156
         else:
         # Fill and submit this code
157
158
```

Part 2: 函数 epsilon\_greedy(qtem, s, epsilon):

## Part 3: 函数 Monte\_Carlo(num, epsilon, gamma):

```
# on policy 基于epsilon-greedy策略进行num次实验,每次实验包含一个完整的episode,再根据episode进行策略改进
   def Monte_Carlo(num, epsilon, gamma):
178
179
        # -----
180
        # 定义状态-动作 函数qfunc (Q[s,a])并初始化
        # 定义Nqfunc统计某次episode中(s,a) 出现的次数
         # 定义一个实验状态-动作函数qtem用于在采样实验中尽行动作的选择
           # 进行num次循环
184
               # 采用epsilon-greedy策略进行第K次episode采样实验
               # 定义三个数组用于存储第K次episode采样实验的states,actions,reward序列
186
               # 随机选择初始位置
187
               # 标记是否到达终点
188
               # 基于epsilon-greedy策略选择动作并执行动作
189
               # 行动完成后返回:
190
                  # 这次行动是否到达终点
191
                  # 这次行动后到达了哪一个状态
192
                 # 这次行动获得的奖励
               # 更新实验的轨迹直到得到完整过程(起始位置->终止为止)的序列
194
195
              # 针对刚才生成的一幕完整的实验episode, 进行策略改进
196
              # 定义并初始化回报值 g
               # 计算采样序列的起始状态回报值 g
198
                  # 反向遍历采样到的序列,进行计算
199
               # 正向遍历采样到的序列当中的每一个状态-动作对,并更新qfunc
200
                  # 把新的s-a的回报g和旧的qfunc[s,a]的回报, 一起重新计算, 求得更新后的 qfunc[s,a]
                  # 需要注意每次计算时都需要更新g,以对应下一个状态
            # num次循环后得到最终的qfunc
```

## Part 4: 函数 get\_shortest\_path(qfunc):

- 二、作业提交要求:打包提交(实验报告+完整代码(mc.py))
- 1、实验报告:包括对蒙特卡罗算法的理解、实现的整体思路、实验

运行截图、结果分析与遇到的问题

- 2、完整代码文件(mc.py)
- 3、请与 10 月 8 日前将压缩包上传到北航网盘 class3\_MC文件夹下。 命名

要求: 学号\_姓名\_蒙特卡罗作业