人工智慧報告

問題形式化

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Agent Type | Performance  Measure | Environment | Actuator | Sensor |
| 搬運工人 | 將每個貨物推到定點 | 2D 矩陣，擁有箱子與目標，目標與箱子數量一樣。牆壁會將環境整個包圍起來。 | 上下左右 | 2D矩陣上的數值。 |

|  |  |
| --- | --- |
| 工作 | 負責人員 |
| 資料搜集 | 黃泰源、林育民、洪嘉桓 |
| 文獻閱讀 | 黃泰源 |
| 環境設置與UI製作 | 林育民 |
| 問題形式化(problem formulation) | 黃泰源、林育民、洪嘉桓 |
| 方法設計 | 黃泰源、林育民 |
| 方法實作 | 黃泰源 |
| 簡報製作 | 洪嘉桓 |
| 上台報告 | 洪嘉桓 |

Environment Description

Fully observable: 地圖上的數值直接告訴Agent。

Deterministic: 推完箱子後一定知道環境會怎麼變化。

Episodic:

Static:

