<https://hunkim.github.io/ml/>

S1 L0:  
 null  
  
SRL S1:

internal state: 객체의 상태  
 actor: 객체  
 environment: 객체가 행동하는 환경  
 observation: 객체가 환경에서 행동한 것을 바탕으로 internal state를 바꾸는 것  
reward: 객체의 행동에 따라 얻어지는 결과

Reinforcement Learning 사용 예시  
 - 알파고  
 - 구글 데이터센터 쿨링 시스템  
 - 로봇 관절 제어  
 - 재고 관리  
 - 사용자에게 노출할 광고 선택