Agentes Baseados em Utilidade - Decisões Sequenciais



Exemplo: Ambiente 4x3

- Recompensas R(s):
 - □ Dois estados finais R(s) = +1 ou R(s) = -1
 - \Box R(s) = -0.5 na posição (2,2)
 - □ R(s) = +0.2 na posição (4,1)
 - R(s) = r (valor fixo) para todos estados não terminais
 - Implemente o algoritmo de MDP com as equações de Bellman e retorna a política retorna para as seguintes situações:
 - r = -0.4
 - r = -0.04
 - r = -0.0004
 - Comente as diferenças entre as políticas retornadas



