חלק א' יבש



**Function** VALUE-ITERATION(*mdp*, *ε*) **returns** a utility function

**Inputs**: *mdp*, an MDP with states S, actions A(s), transition model P(s’|s,a), rewards R(s,a,s’),

discount

*ε*, the maximum error allowed in the utility of any state

**local variables**: U,U’, vectors of utilities for states in S, initially zero

, the maximum change in the utility of any state in an iteration

**Repeat**

**For each** *s* **in** *S* **do**

**If** **then**

**Until**

**Return** U

**Function** POLICY-ITERATION(*mdp*) **returns** a policy

**Inputs**: *mdp*, an MDP with states S, actions A(s), transition model P(s’|s,a)

**Local variables**: U, a vector of utilities for states in S, initially zero

, a policy vector indexed by state, initially random

**Repeat**

**for each** s **in** *S* **do**

**if**

**Until** unchanged?

**Return**

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | U0(si) | U1(si) | U2(si) | U3(si) | U4(si) | U5(si) | U6(si) |
| s1 | 0 | -1 | -1 | -1 | -1 | -1 | -1 |
| s2 | 0 | -1 | -2 | -2 | -2 | -2 | -2 |
| s3 | 0 | -1 | -2 | -3 | -3 | -3 | -3 |
| s4 | 0 | -1 | -2 | -3 | -4 | -4 | -4 |
| s5 | 0 | -1 | -2 | -3 | -4 | -5 | -5 |
| s6 | 0 | -1 | -2 | -3 | -4 | -4 | -4 |
| s7 | 0 | -1 | -2 | -3 | -3 | -3 | -3 |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  |  |  |  |  |
| s1 | ↑ | ↑ | ↑ | ↑ |
| s2 | ↑ | ↑ | ↑ | ↑ |
| s3 | ← | ← | ← | ← |
| s4 | ↑ | ↑ | ↑ | ↑ |
| s5 | → | → | → | → |
| s6 | → | → | ↑ | ↑ |
| s7 | ↓ | → | → | → |

חלק א: חלק ג: יבש

הפעולות ב-Qlearning נבחרות באחת משתי דרכים:

* רנדומלית
* פעולה אופטימלית למצב הנתון לפי הידע עד כה. במקרה זה, דרך זו לא תבחר פעולה שערך המשבצת המתאימה לה בטבלה הוא 0 אלא אם כל שאר הערכים למצב הנתון הם 0, כיוון שכל ערך שעודכן בזמן הריצה יהיה חיובי

לכן ייתכן, ואולי גם סביר (תלוי במספר האפיזודה, קצב הלמידה...), שלא לכל מצב ייבחרו כל הפעולות ולכן יהיה תאים בטבלה שישארו עם הערך ההתחלתי 0.