获得的成绩 66.66% 最新提交作业的评分 66.67% 通过条件 80% 或更高

|    | <u>③ <b>您正在查看此评估的自动翻译版本</b></u><br>您可以根据自己的需要切换回去,以源语言查看这些内容。即使您更改语言,也不会丢失任何进度。 <mark>显示英语(English)版本</mark> | 取消 🗡    |
|----|--|---------|
| 1. |  | 0 / 1个点 |
|    | 月球着陆器是一个连续状态的马尔可夫决策过程(MDP),因为:   |         |
|    | ○ 奖励包含连续估值的数字  |         |
|    | lacktriangle 状态-动作值 $Q(s,a)$ 函数输出连续值数  |         |
|    | ○ 状态包含位置和速度等连续数值。  |         |
|    | $\bigcirc$ 状态有多个数字,而不是只有一个数字(如 $x$ - 方向上的位置)   |         |
|    | <ul><li>※ 错误</li><li>提示: "连续 "指的是国家。</li></ul>   |         |
|    |  |         |
| 2  |  |         |
| 2. |  | 1/1个点   |
|    | 在视频中描述的学习算法中,我们反复创建一个人工训练集,对其进行监督学习,其中输入 $x=(s,a)$ ,使用贝尔曼方程构建的目标为 $y=\_\_$ ?                                 |         |
|    | $igcup y = \max_{a'} Q(s',a')$ 其中 是您在状态 采取行动后的状态 $s'as$  |         |
|    | $igotimes y = R(s) + \gamma \max_{a'} Q(s',a')$ 其中 是您在状态 中采取 行动后的状态 $s'sa$                                   |         |
|    | $\bigcirc \ y = R(s)$  |         |
|    | 〇 $y=R(s')$ 其中 是您在状态 中采取 行动后的状态 $s'sa$   |         |
|    | ☑ 正确   |         |
|    |  |         |
| 3. |  |         |
| э. | 你们可经常成了未进的具长   | 1/1个点   |
|    | 你们已经完成了本课的最后一次练习测验!请核对所有答案,因为所有答案都是正确的!)   |         |
|    | ✓ 安德鲁向您表示衷心的祝贺!  |         |
|    |  |         |
|    | ✓ 你值得庆祝!   |         |
|    | ☑ 正确   |         |
|    | ✓ DeepLearning.AI 和斯坦福在线团队希望为你们鼓掌!   |         |
|    | ☑ 正确   |         |

⊘ 正确

✓ 多么了不起的成就 -- 你做到了!