⊘ 正确

获得的成绩 100% 最新提交作业的评分 100% 通过条件 80% 或更高

	① 您正在查看此评估的自动翻译版本 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。 显示英语(English)版本	取消×
1.		1/1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:	
	igcup 状态-动作值 $Q(s,a)$ 函数输出连续值数	
	○ 奖励包含连续估值的数字	
	● 状态包含位置和速度等连续数值。	
	〇 状态有多个数字,而不是只有一个数字(如 x - 方向上的位置)	
		
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 =?	-/- I ///
	$igotimes y = R(s) + \gamma \max_{a'} Q(s',a')$ 其中 是您在状态 中采取 行动后的状态 $s' s a$	
	$igcup_{y=R(s)}$	
	〇 $y = \max_{a'} Q(s',a')$ 其中 是您在状态 采取行动后的状态 $s'as$	
	$\bigcirc y = R(s')$ 其中 是您在状态 中采取 行动后的状态 $s' \ s \ a$	
	✓ 正确	
3.		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!)	
	✓ DeepLearning.AI 和斯坦福在线团队希望为你们鼓掌!	
	☑ 正确	
	☑ 安德鲁向您表示衷心的祝贺!	
	☑ 正确	
	✓ 你值得庆祝!	
	☑ 正确	
	✓ 多么了不起的成就 你做到了!	