▲ 准备好后再次尝试

获得的成绩 75% 最新提交作业的评分 75% 通过条件 80% 或更高

再试

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。 <mark>显示英语(E</mark>nglish)版本

取消 🗡

1/1个点

您正在使用强化学习来控制一个四脚机器人。机器人的位置就是它的____。

- 返回
- 行动
- 报酬
- ✓ 正确 好极了

1/1个点

您正在控制一辆火星车。如果它进入状态 1(重大科学发现),你会非常非常高兴;如果它进入状态 2(小的科学发现),你会稍微高兴;如果它进入状态 3 (漫游车永久损坏), 你会不高兴。为了反映这一点, 请选择一个奖励函数, 以便

- R(1) > R(2) > R(3), 其中 R(1)、R(2) 和 R(3) 均为负值。
- R(1) < R(2) < R(3), 其中 R(1) 和 R(2) 为负值, R(3) 为正值。
- R(1) > R(2) > R(3), 其中 R(1)、R(2) 和 R(3) 均为正数。
- R(1) > R(2) > R(3), 其中 R(1) 和 R(2) 为正值, R(3) 为负值。

✓ 正确 干得好

3.

0/1个点

您正在使用强化学习来驾驶直升机。使用 0.75 的贴现因子,您的直升机从某种状态开始,第一步获得奖励-100,第二步获得奖励-100,第三步也就是最后一 步获得奖励 1000 (在这一步它达到了终点状态)。回报是多少?

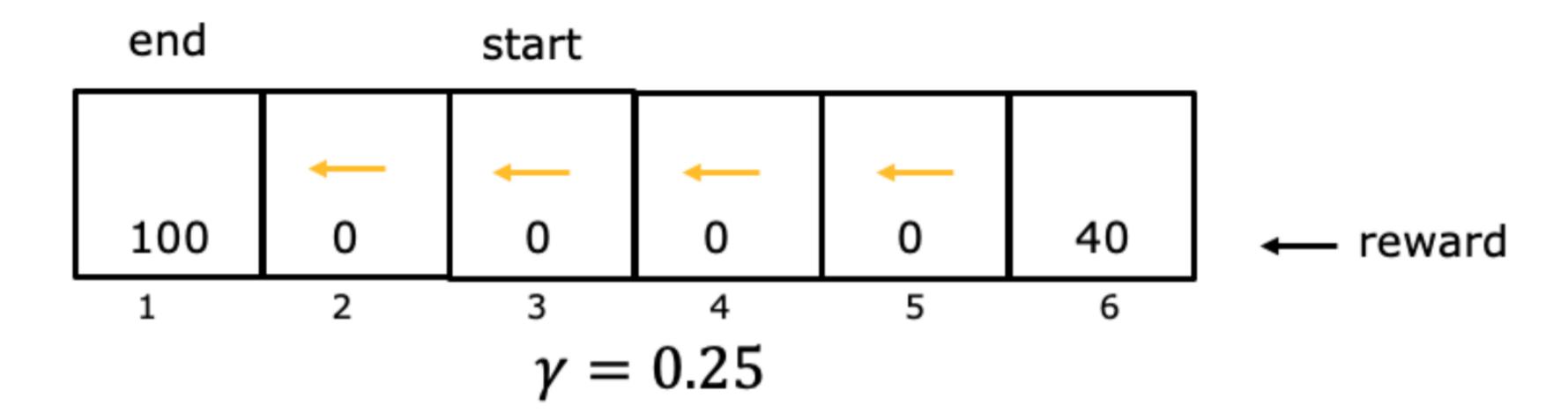
- -100 0.25*100 + 0.25^2*1000
- -100 0.75*100 + 0.75^2*1000
- -0.75*100 0.75^2*100 + 0.75^3*1000
- -0.25*100 0.25^2*100 + 0.25^3*1000

⊗ 错误

记住,第一次奖励是不打折扣的。

1/1个点

给定以下奖励和行动,计算状态 3 的收益,贴现率为 $\gamma=0.25$ 。



- O 25
- 6.25
- 0.39

⊘ 正确

如果从状态 3 开始,奖励在状态 3、2 和 1 中,回报为 $0+(0.25)\times 0+(0.25)^2\times 100=6.25$ 。