

		+0
S		-0
1	2	3

$$V_{i+1}(s) = \max_a \left[ \sum_{s'} T(s,a,s') (R(s,a,s') + \gamma V_i(s')) \right] \cdot 1 \quad \text{MDP}$$

$$\gamma = 0.9$$

$$V_0(s_i) = 0$$

$$V_0(s_{ii}) = 0$$

$$V_i(s_{ii}) =$$

$$\begin{aligned} a=up &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = 0 \\ a=down &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = 0 \\ a=left &: 0 \\ a=right &: 0 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow V_i(s_{ii}) = 0$$

$$V_i(s_{ir}) =$$

$$\begin{aligned} a=up &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (-0 + 0.9 \times (-0)) = -0.9 \times 0 \\ a=down &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (-0 + 0.9 \times (-0)) = -0.9 \times 0 \\ a=left &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = 0 \\ a=right &: 0.1 \times (-0 + 0.9 \times (-0)) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = -0.9 \times 0 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow V_i(s_{ir}) = 0$$

$$V_i(s_{ii}) =$$

$$V_i(s_{ir}) = -0$$

$$V_i(s_{ri}) = 0$$

$$V_i(s_{rr}) =$$

$$\begin{aligned} a=up &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = 0 \\ a=down &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = 0 \\ a=left &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = 0 \\ a=right &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = 0 \end{aligned}$$

$$V_i(s_{rr}) = +0.9$$

$$V_i(s_{rr}) = +0$$

$$V_r(s_{ii})$$

$$\begin{aligned} a=up &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = 0 \\ a=down &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = 0 \\ a=left &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = 0 \\ a=right &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = 0 \end{aligned}$$

$$V_r(s_{ii}) = 0$$

$$V_r(s_{ir})$$

$$\begin{aligned} a=up &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times V_r) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (-0 + 0.9 \times (-0)) = +0.9 \times V_r \\ a=down &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (-0 + 0.9 \times (-0)) = -0.9 \times 0 \\ a=left &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = 0 \\ a=right &: 0.1 \times (-0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times V_r) = +0.9 \times V_r \end{aligned}$$

$$\Rightarrow V_r(s_{ir}) = +0.9 \times V_r$$

$$V_r(s_{rr}) = -0$$

$$V_r(s_{ri})$$

$$\begin{aligned} a=up &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times V_r) = +0.9 \times V_r \\ a=down &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times V_r) = +0.9 \times V_r \\ a=left &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = 0 \\ a=right &: 0.1 \times (0 + 0.9 \times V_r) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) + 0.1 \times (0 + 0.9 \times 0) = +0.9 \times V_r \end{aligned}$$

$$\Rightarrow V_r(s_{ri}) = 0.9 \times V_r$$

$$\begin{aligned}
 V_r(s_{rr}) &= \\
 a=up &: 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 1.4 \right) + 0.1 \times \left( 0 + 0.9 \times 0 \right) + 0.1 \left( -0.1 + 0.9 \times (-0.1) \right) = 0.1 \epsilon \epsilon \epsilon \\
 a=down &: 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 0 \right) + 0.1 \times \left( 0 + 0.9 \times 0 \right) + 0.1 \left( -0.1 + 0.9 \times (-0.1) \right) = 0.1 \epsilon \epsilon \epsilon \\
 a=left &: 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 0 \right) + 0.1 \times \left( 0 + 0.9 \times 1.4 \right) + 0.1 \left( -0.1 + 0.9 \times (-0.1) \right) = 0.1 \epsilon \epsilon \epsilon \\
 a=right &: 0.1 \left( -0.1 + 0.9 \times (-0.1) \right) + 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 1.4 \right) + 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 0 \right) = 0.1 \epsilon \epsilon \epsilon
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 V_r(s_{rr}) &= 1.1 \epsilon \epsilon \\
 V_r(s_{rr}) &= +0
 \end{aligned}$$

S	(1,1)	(1,2)	(1,c)	(2,1)	(2,2)	(2,c)
$v_0$	0	0	-0	0	0	+0
$v_1$	0	0	-0	0	1.1	+0
$v_r$	0	$\epsilon, \omega \epsilon$	-0	$0.1 \epsilon \epsilon \epsilon$	$1.1 \epsilon \epsilon \epsilon$	+0

$$\pi^*(s) = \arg \max_a Q^*(s, a) \quad .2$$

$$Q^*(s, a) = \sum_{s'} T(s, a, s') \{ R(s, a, s') + \gamma V^*(s') \}$$

$$\begin{aligned}
 \pi^*(s_{11}) &= \\
 a=up &: 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 0.1 \epsilon \epsilon \epsilon \right) + 0.1 \times \left( 0 + 0.9 \times 0 \right) + 0.1 \times \left( 0 + 0.9 \times \epsilon, \omega \epsilon \right) = \epsilon, \omega \epsilon \\
 a=down &: 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 0 \right) + 0.1 \times \left( 0 + 0.9 \times 0 \right) + 0.1 \left( 0 + 0.9 \times \epsilon, \omega \epsilon \right) = 0.1 \epsilon \epsilon \epsilon \\
 a=left &: 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 0 \right) + 0.1 \times \left( 0 + 0.9 \times 0 \right) + 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 0.1 \epsilon \epsilon \epsilon \right) = 0.1 \epsilon \epsilon \epsilon \\
 a=right &: 0.1 \left( 0 + 0.9 \times \epsilon, \omega \epsilon \right) + 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 0 \right) + 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 0.1 \epsilon \epsilon \epsilon \right) = 1.1 \epsilon \epsilon \epsilon
 \end{aligned}$$

up

$$\begin{aligned}
 \pi^*(s_{rr}) &= \\
 a=up &: 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 1.1 \epsilon \epsilon \right) + 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 0 \right) + 0.1 \left( -0.1 + 0.9 \times (-0.1) \right) = 0.1 \epsilon \epsilon \\
 a=down &: 0.1 \left( 0 + 0.9 \times \epsilon, \omega \epsilon \right) + 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 0 \right) + 0.1 \left( 0 + 0.9 \times (-0.1) \right) = \dots \\
 a=left &: 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 0 \right) + 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 1.1 \epsilon \epsilon \right) + 0.1 \times \left( 0 + 0.9 \times \epsilon, \omega \epsilon \right) = \dots \\
 a=right &: 0.1 \left( -0.1 + 0.9 \times (-0.1) \right) + 0.1 \left( 0 + 0.9 \times \epsilon, \omega \epsilon \right) + 0.1 \left( 0 + 0.9 \times 1.1 \epsilon \epsilon \right) = \dots
 \end{aligned}$$

up

$$\pi^*(s_{rr}) \Rightarrow \text{night}$$

$$\pi^*(s_{rr}) \Rightarrow \text{right}$$

S	(1,1)	(1,2)	(1,c)	(2,1)	(2,2)	(2,c)
$\pi^*(s)$	↑	↑	—	→	→	—

$$I) (1,1) - (1,2) - (1,3)$$

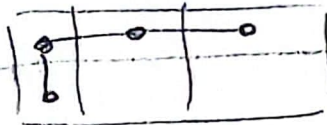


$$V^*(s) = \{ \sum \gamma^i R_i \} \cdot 3$$

$$II) (1,1) - (1,2) - (2,2) - (2,3)$$



$$III) (1,1) - (2,1) - (2,2) - (2,3)$$



$$V^*(s_{11}) = \frac{(0 + (-1) \times 0.9) + (0 + 0 \times 0.9 + 0.9(+1)) + (0 + 0 \times 0.9 + 0 \times 0.9)}{3} = 1/3$$

$$V^*(s_{rr}) = \frac{(-1 + 1)}{2} = 0$$

$$Sample = R(s, a(s), s') + \gamma V^*(s')$$

$$\alpha = 0.1$$

$$V^*(s) = (1 - \alpha) V^*(s) + (\alpha) [Sample]$$

$$\gamma = 0.9$$

$\gamma$ -Random



(E)   
 امكانی

$$V^*(s_{11}) = (1 - 0.1) \times 0 + 0.1 [0 + 0.9 \times 0] = 0$$

$$V^*(s_{rr}) = (1 - 0.1) \times 0 + 0.1 [-1 + 0.9 \times 0] = -0.09$$



Q-learning is a type of reinforcement learning that uses a Q-table to store the expected utility of future actions. It is a model-free algorithm, meaning it does not require a model of the environment. The Q-table is updated based on the Bellman optimality equation, which relates the current state, action, and the next state to the expected utility. The Q-table is used to select the optimal action for each state, which is then executed. The process is repeated until the optimal policy is found.

۱۱) State representation : وضعیت فعلی محیط را به یک نمایی عدد مناسب، مانند مقادیر فضا یکسایز گاه و گاه در یک آرایه می‌نویسند.

Neural network architecture: وہی ہے جسے state action values کہتے ہیں۔  
② یہ 4 اور 5 action values سے ہے۔

21, next state,  $\hookrightarrow$  reward,  $\hookrightarrow$  action,  $\hookrightarrow$  state done agent Ch 5: Experience Replay (3)  
 intro  $\hookrightarrow$  replay memory

Q-learning updates = min-batches از تجربیات را از تجربه replay memory نمونه می‌دهد تا بر این کار عمل کند  
وزن شبکه ها کم استفاده کنند . این باید به جای یک تابع Loss که از معادلات Bellman به دست آمده باشد ، اینجا  
می‌تواند که اختلاف بین مقادیر پیش بینی شده (action-value) و هدف را به دست آورد . پس policy

5) Exploration and Exploitation : ہونے لگتی ہیں exploitation, exploration انتہائی action کا سلسلہ

Exploitation  
هدف انجام می شود

Target network  
استفاده از شبکه هدف برای انجام عملیات  
هدف قرار دادن شبکه هدف

بازدید از شبکه

Target Network : اسفاده از شبکه هدف در شبکه های دیگر.  
 Repeat steps 1 to 6 : با حفظ تعامل کنیم، تغییرات جمع می آوریم.  
 شبکه را بزرگ کنیم و policy را بهینه کنیم.

صفا هم اصل :  
Q-learning : از الوری DQN به Q-learning استفاده می شود نه هدف از تخمین تابع ارزش action-value (Q-function)  $Q$   
نه State که نام یادداشت های مورد انتظار است. map می کند.  
Experience Replay : این قسم به بانک می کند تا با ذخیره کردن آن استفاده replay memory buffer به ارتباط و تجربیات  
مستقل می کند. این replay buffer به اهداف در طول به روز رسانی کمک می کند و می تواند وایته های زمان و  
بیت یادگیری خود را به یاد می آورد.