

Table 4: OGBench Evaluation

Dataset	Methods							
	MQE	TMD	CMD	CRL	QRL	GCIQL	HIQL	n-SAC+BC
pointmaze_giant_navigate	72.8 <sup>(±2.5)</sup>	39.9 <sup>(±5.2)</sup>	45.3 <sup>(±3.7)</sup>	27.4 <sup>(±3.4)</sup>	68.5 <sup>(±2.8)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	45.9 <sup>(±3.0)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>
pointmaze_giant_stitch	59.2 <sup>(±3.2)</sup>	9.1 <sup>(±1.0)</sup>	8.1 <sup>(±0.6)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	49.7 <sup>(±2.3)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	0.4 <sup>(±0.1)</sup>
antmaze_large_explore	67.7 <sup>(±2.8)</sup>	0.9 <sup>(±0.2)</sup>	0.8 <sup>(±0.3)</sup>	0.3 <sup>(±0.1)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	0.4 <sup>(±0.1)</sup>	3.9 <sup>(±1.8)</sup>	0.2 <sup>(±0.1)</sup>
antmaze_giant_stitch	35.1 <sup>(±1.7)</sup>	2.7 <sup>(±0.6)</sup>	2.0 <sup>(±0.5)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	0.4 <sup>(±0.2)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	1.8 <sup>(±0.6)</sup>	9.2 <sup>(±2.1)</sup>
antmaze_colossal_navigate	48.6 <sup>(±2.4)</sup>	22.3 <sup>(±1.1)</sup>	22.5 <sup>(±3.1)</sup>	14.6 <sup>(±1.8)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	0.3 <sup>(±0.1)</sup>
antmaze_colossal_stitch	27.6 <sup>(±2.9)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	0.2 <sup>(±0.1)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	0.5 <sup>(±0.3)</sup>
humanoidmaze_giant_navigate	46.5 <sup>(±2.5)</sup>	9.2 <sup>(±1.1)</sup>	5.0 <sup>(±0.8)</sup>	0.7 <sup>(±0.1)</sup>	0.4 <sup>(±0.1)</sup>	0.5 <sup>(±0.1)</sup>	12.5 <sup>(±1.5)</sup>	3.2 <sup>(±0.5)</sup>
humanoidmaze_giant_stitch	26.5 <sup>(±1.3)</sup>	6.3 <sup>(±0.6)</sup>	0.2 <sup>(±0.1)</sup>	1.5 <sup>(±0.5)</sup>	0.4 <sup>(±0.1)</sup>	1.5 <sup>(±0.1)</sup>	3.3 <sup>(±0.7)</sup>	1.7 <sup>(±0.1)</sup>
cube_double_play	40.8 <sup>(±1.2)</sup>	13.1 <sup>(±2.3)</sup>	0.2 <sup>(±0.1)</sup>	1.5 <sup>(±0.5)</sup>	0.4 <sup>(±0.1)</sup>	40.2 <sup>(±1.7)</sup>	6.4 <sup>(±0.7)</sup>	19.1 <sup>(±0.3)</sup>
cube_triple_noisy	18.3 <sup>(±2.2)</sup>	2.1 <sup>(±0.6)</sup>	1.5 <sup>(±0.5)</sup>	2.7 <sup>(±0.5)</sup>	3.4 <sup>(±0.4)</sup>	1.8 <sup>(±0.2)</sup>	2.6 <sup>(±0.4)</sup>	1.4 <sup>(±0.3)</sup>
puzzle_4x4_play	18.7 <sup>(±2.3)</sup>	10.0 <sup>(±1.4)</sup>	0.2 <sup>(±0.1)</sup>	1.5 <sup>(±0.5)</sup>	0.4 <sup>(±0.1)</sup>	25.7 <sup>(±1.1)</sup>	7.4 <sup>(±0.7)</sup>	11.4 <sup>(±0.9)</sup>
scene_play	76.8 <sup>(±2.1)</sup>	21.9 <sup>(±1.9)</sup>	1.2 <sup>(±0.4)</sup>	18.6 <sup>(±0.8)</sup>	5.4 <sup>(±0.3)</sup>	51.3 <sup>(±1.5)</sup>	38.2 <sup>(±0.9)</sup>	17.6 <sup>(±1.4)</sup>
scene_noisy	30.8 <sup>(±1.6)</sup>	19.6 <sup>(±1.7)</sup>	4.0 <sup>(±0.7)</sup>	1.2 <sup>(±0.3)</sup>	9.1 <sup>(±0.7)</sup>	25.9 <sup>(±0.8)</sup>	25.2 <sup>(±1.3)</sup>	19.1 <sup>(±2.2)</sup>
visual_scene_play	38.1 <sup>(±3.2)</sup>	20.7 <sup>(±2.5)</sup>	16.1 <sup>(±2.2)</sup>	9.6 <sup>(±0.6)</sup>	5.4 <sup>(±0.3)</sup>	12.2 <sup>(±0.8)</sup>	49.9 <sup>(±0.6)</sup>	7.1 <sup>(±1.2)</sup>
visual_cube_triple_play	19.8 <sup>(±0.9)</sup>	17.9 <sup>(±1.3)</sup>	18.9 <sup>(±1.1)</sup>	16.9 <sup>(±1.1)</sup>	16.3 <sup>(±0.3)</sup>	15.2 <sup>(±0.6)</sup>	21.0 <sup>(±0.2)</sup>	21.1 <sup>(±2.4)</sup>
visual_cube_double_noisy	25.9 <sup>(±1.6)</sup>	14.2 <sup>(±1.3)</sup>	0.3 <sup>(±0.3)</sup>	6.0 <sup>(±1.4)</sup>	6.1 <sup>(±1.2)</sup>	21.6 <sup>(±0.9)</sup>	59.4 <sup>(±1.6)</sup>	22.7 <sup>(±1.1)</sup>
visual_cube_triple_noisy	25.0 <sup>(±1.2)</sup>	17.7 <sup>(±0.7)</sup>	16.1 <sup>(±0.7)</sup>	15.6 <sup>(±0.6)</sup>	8.6 <sup>(±2.1)</sup>	12.5 <sup>(±0.6)</sup>	21.0 <sup>(±0.7)</sup>	17.1 <sup>(±0.3)</sup>
visual_puzzle_4x4_play	17.9 <sup>(±1.6)</sup>	9.8 <sup>(±3.6)</sup>	7.2 <sup>(±0.4)</sup>	9.6 <sup>(±3.2)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	16.2 <sup>(±2.2)</sup>	60.1 <sup>(±20.4)</sup>	10.3 <sup>(±2.6)</sup>
visual_antmaze_giant_stitch	26.9 <sup>(±3.1)</sup>	14.5 <sup>(±2.5)</sup>	22.3 <sup>(±1.9)</sup>	0.1 <sup>(±0.1)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	0.0 <sup>(±0.0)</sup>	0.2 <sup>(±0.1)</sup>	7.6 <sup>(±1.1)</sup>
Overall	36.3 <sup>(±0.6)</sup>	13.0 <sup>(±0.5)</sup>	8.7 <sup>(±0.3)</sup>	6.2 <sup>(±0.3)</sup>	9.8 <sup>(±0.3)</sup>	11.8 <sup>(±0.2)</sup>	18.7 <sup>(±1.2)</sup>	8.5 <sup>(±0.3)</sup>

We **bold** the best performance. Success rate (%) is presented with the standard error across eight seeds for state-based environments and four seeds for pixel-based environments. All datasets contain 5 separate tasks each. We record the aggregate across all 5 tasks.