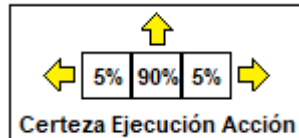


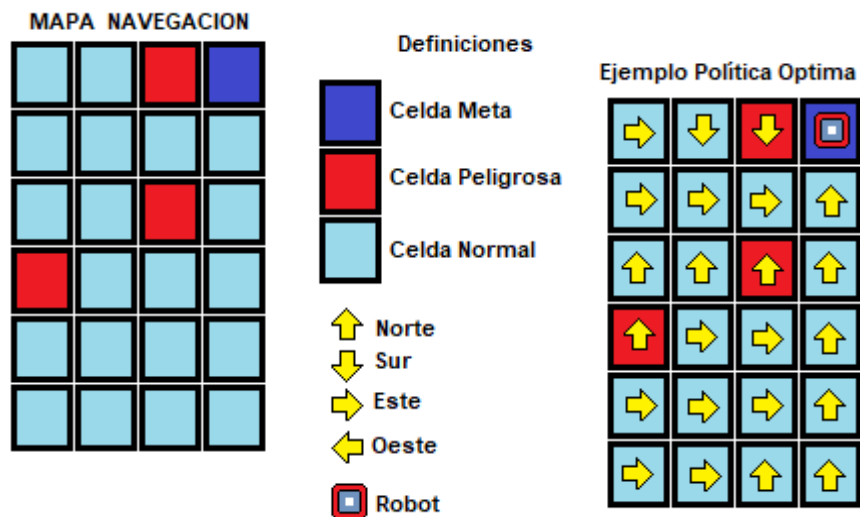
## Laboratorio #3 – INFO1167

### By Alberto Caro

Utilizando la materia vista en clases de MDP, aplique los algoritmos Value Iteration y Qvalue para obtener la política óptima de navegación del robot por el mapa. Utilice factor de descuento del 98%. El robot ejecuta la acción de la siguiente manera.



Simule y aplique la política óptima en ambiente gráfico (PyGame o Visual Python). Estudie el siguiente esquema para que comprenda de mejor manera el problema. Diseñe además una función de recompensas que permita al robot moverse por el mapa evitando las celdas de color rojo.



#### Observaciones

- Trabajo en grupo de dos personas o individual.
- Fecha de entrega → Lunes 7 de Julio hasta las 23:50 PM.
- Informe PDF + Video Youtube