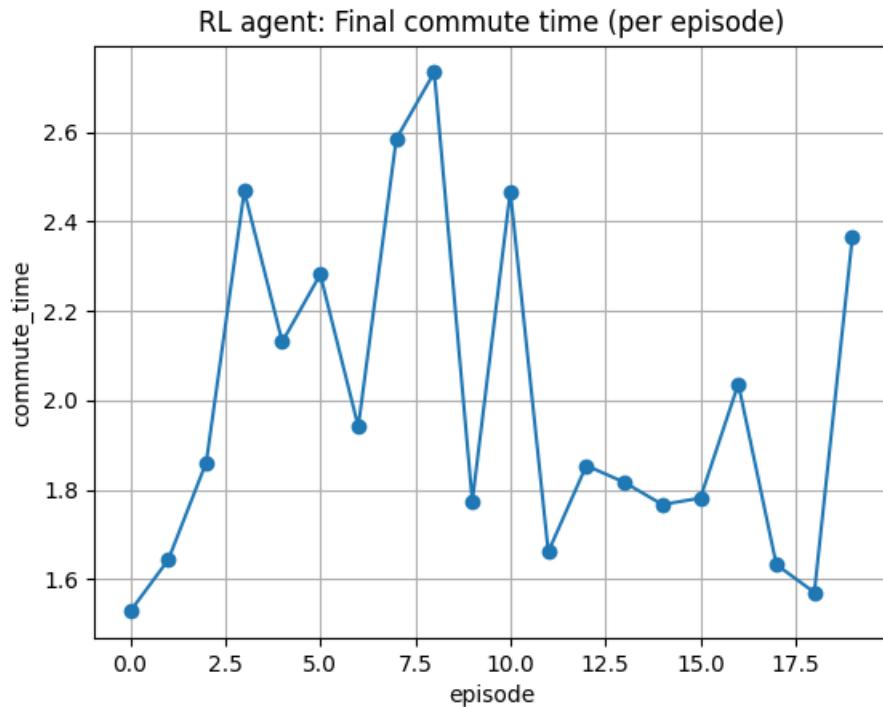
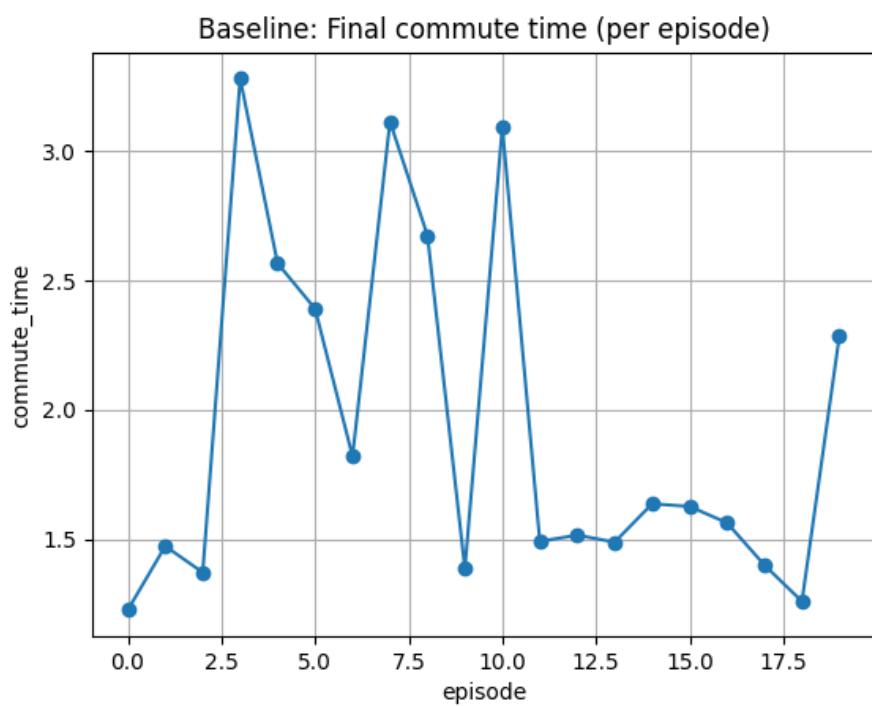


## 圖表分析(二)



圖(一)



圖(二)

## 圖一：RL agent : Final commute time (per episode)

### 1. 圖表在顯示什麼？

這張圖紀錄的是 強化學習 (RL) agent 在每個 episode 最後達成的通勤時間 (commute time)。

換句話說：

每跑一次實驗 (episode)，RL agent 最後的路徑決策會導致一個「最終通勤時間」

圖上就是這 20 次結果的變化

---

### 2. 圖形變化代表的意義

初期的通勤時間偏高

Episode 0–3 通勤時間約在 **1.5~2.5** 之間，變動較大。

這表示 agent 還在探索，決策不穩定。

**Episode 4–9** 有明顯不穩定高峰

最高甚至達到 **2.7+**，顯示

- 探索行為讓 agent 嘗試不同策略
- 還沒完全學到可降低時間的模式

**Episode 10** 之後呈現下降趨勢

10–17 之間，多數通勤時間下降到 **1.65–1.85**

這表示：

- agent 已找到比較好的策略
- 通勤時間明顯比前半段低
- 學習開始收斂

**Episode 19** 出現跳升

接近 2.38，可能原因：

- 探索機率仍在

- 作者設定的環境具有隨機性（如交通延誤、隨機 reward）
- 

### 3. 整體結論

- RL agent 整體上「從不穩定 → 趨向穩定且較低的通勤時間」。
  - 最終平均通勤時間大約落在 **1.9** 左右。
  - 變異度明顯比 Baseline 低（比較下一圖即可看出）。
- 
- 

圖二：Baseline : Final commute time (per episode)

#### 1. 圖表在顯示什麼？

這張圖是一個 沒有 RL、只用 **baseline** 策略（可能是隨機路線或固定路線）的「最終通勤時間」。

每個 episode 記錄一次通勤結果。

---

#### 2. 圖形變化代表的意義

##### **Episode 2–3 出現極端高峰：3.3+**

這是整個 baseline 通勤時間最高的區段。

這通常出現在以下情況：

- 固定路徑在某些 episodes 特別壅塞
- baseline 策略無法根據環境變化調整

##### **Episode 7–10 有多次高點（2.5–3.1）**

這顯示 baseline 的表現非常不穩定。

與 RL 不同，baseline 沒有逐步改善能力，它只能重複同樣的做法。

##### **Episode 11–17 之後稍微穩定**

通勤時間多在 **1.45–1.6**

但注意：

- baseline 的穩定區段其實比 RL 晚出現
- 動態幅度也仍然比 RL 大

### Episode 18 又突然大幅下降 (1.3)

這是個偶然低點，不代表學習或改善。

---

### 3. 整體結論

- Baseline 的通勤時間 整體比 RL 更高、變異更大。
  - 早期與中期有明顯的高峰，甚至超過 3.3，遠高於 RL。
  - 後期雖然稍微穩定，但仍然波動大，無法像 RL 一樣改善策略。
- 
- 

簡單對照表（兩張圖的核心差異）

項目	RL agent	Baseline
平均通勤時間	約 1.9	約 2.3–2.5
最壞情況	約 2.7	約 3.3 (顯著較差)
波動程度	中等	非常大
是否越玩越好	是，呈現下降趨勢	否，完全沒有學習效果
穩定度	後期穩定	全程不穩定

---

### 總結

這兩張圖顯示，RL agent 在多次互動後，能逐步找出較佳路徑配置，使平均通勤時間下降且穩定。而 baseline 策略沒有學習能力，導致通勤時間波動大且平均較高。這證明 RL 在此任務中能有效改善通勤效率與穩定度。