

知的システム演習 レポート 1

T17CS015 帯津 勇斗

状態：地図の左上を状態 0 として 1 つ右に行くごとに 1 ずつ足し、右端に到達した時点で次の列に移動して同様に数えるやり方で定義した。それにより、ロボットの x 座標に state を横幅で割ったあまり、y 座標に state を横幅で割った商に対応つけた

報酬：

- 床 -3
 - 壁 -100
 - ゴール 100
- として行った

工夫した点、苦労した点

- State をしっかり当てはめた点
- デバック用コードをたくさん用意したところ
- 読みやすいような整形を心掛けたところ
- 報酬の値を何度か試行錯誤してゴールの到達を確実にしたこと
- ファイルが多くて把握するのに苦労した
- Q 値の更新が上手く計算できていなかった