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