**Instituto Tecnológico de Aeronáutica - ITA**

**Inteligência Artificial para Robótica Móvel - CT-213**

**Aluno:**

**Relatório do Laboratório 11 - Aprendizado por Reforço Livre de Modelo**

1. **Breve Explicação em Alto Nível da Implementação**Sugestão: cerca de meia página.
   1. **SARSA**
   2. **Q-Learning**
2. **Figuras Comprovando Funcionamento do Código**

Basta colocar as figuras.

* 1. **SARSA**
     1. **Tabela Ação-Valor e Política *Greedy* Aprendida no Teste com MDP Simples**

(saída de test\_rl.py)

* + 1. **Convergência do Retorno**

(saída de main.py)

* + 1. **Tabela Q e Política Determinística que Seria Obtida Através de *Greedy*(Q)**

(saída de main.py - *action\_value\_table and greedy\_policy\_table*)

* + 1. **Melhor Trajetória Obtida Durante o Aprendizado**

(saída de main.py)

* 1. **Q-Learning**
     1. **Tabela Ação-Valor e Política *Greedy* Aprendida no Teste com MDP Simples**

(saída de test\_rl.py)

* + 1. **Convergência do Retorno**

(saída de main.py)

* + 1. **Tabela Q e Política Determinística que Seria Obtida Através de *Greedy*(Q)**

(saída de main.py - *action\_value\_table and greedy\_policy\_table*)

* + 1. **Melhor Trajetória Obtida Durante o Aprendizado**

(saída de main.py)

1. **Discussão dos Resultados**

Sugestão: cerca de meia página.