# Mendelova univerzita v Brně Provozně ekonomická fakulta

# Řízení autonomního agenta pomocí neuroevoluce

Diplomová práce

Vedoucí práce: Ing. Jiří Lýsek, Ph.D.

Bc. Martin Hnátek



## Čestné prohlášení

Prohlašuji, že jsem práci: **Řízení autonomního agenta pomocí neuroevoluce** vypracoval samostatně a veškeré použité prameny a informace uvádím v seznamu použité literatury. Souhlasím, aby moje práce byla zveřejněna v souladu s § 47b zákona č. 111/1998 Sb., o vysokých školách a o změně a doplnění dalších zákonů (zákon o vysokých školách), ve znění pozdějších předpisů, a v souladu s platnou *Směrnicí o zveřejňování vysokoškolských závěrečných prací*.

Jsem si vědom, že se na moji práci vztahuje zákon č. 121/2000 Sb., autorský zákon, a že Mendelova univerzita v Brně má právo na uzavření licenční smlouvy a užití této práce jako školního díla podle § 60 odst. 1 autorského zákona.

Dále se zavazuji, že před sepsáním licenční smlouvy o využití díla jinou osobou (subjektem) si vyžádám písemné stanovisko univerzity o tom, že předmětná licenční smlouva není v rozporu s oprávněnými zájmy univerzity, a zavazuji se uhradit případný příspěvek na úhradu nákladů spojených se vznikem díla, a to až do jejich skutečné výše.

#### **Abstract**

Autonomous agent control using neuroevolution

#### **Abstrakt**

Řízení autonomního agenta pomocí neuroevoluce

Tato práce se zabývá trénováním autonomního agenta - auta s pomocí algoritmu neuroevoluce. Toto zahrnuje tvorbu simulačního prostředí pro agenta, vhodným návrhem agenta (senzorů a řízení) a také návrhem fitness funkce

OBSAH 5

# Obsah

1	Úvo	od a cíl práce	6
	1.1	Úvod do problematiky	6
<b>2</b>	Neuronové sítě 7		
	2.1	Druhy úloh neuronových sítí	7
	2.2	Neuron	7
		Aktivační funkce	7
		Linearní funkce	7
		Sigmoid	8
		Tanh	8
		RELU	9
	2.3	Genetické algoritmy	9
		Princip	10
		Kódování	10
		Křížení	10
		Mutace	10
	2.4	Neuroevoluce	10
3	Vlastní práce		
	3.1	Simulace	11
	3.2	Serverová část	11
	3.3	Klientská část	11
	3.4	Simulace	11
4	Refe	erence	<b>12</b>
Ρř	ílohy	7	13
$\mathbf{A}$	CD	se zdrojovým kódem	14

1 ÚVOD A CÍL PRÁCE **6** 

# 1 Úvod a cíl práce

# 1.1 Úvod do problematiky

S růstem výpočetního výkonu a rozvojem **gpugpu** (paralelizace výpočtů na grafické kartě) se neuronové sítě ukázaly jako mocný nástroj pro řešení složitých problémů na které standardní metody umělé inteligence nestačily. K dalším možnostem

2 NEURONOVÉ SÍTĚ **7** 

## 2 Neuronové sítě

Neuronové sítě jsou model strojového učení, který je volně založený na principu zvířecího mozku. (PATTERSON, Josh. 2017, s. 41)

# 2.1 Druhy úloh neuronových sítí

Neuronové sítě se používají především pro řešení regresních a klasifikačních problémů.

#### 2.2 Neuron

Neuron je základní jednotka neuronových sítí, která je definovaná jako suma všech jejích vstupů a aplikace aktivační funkce.

$$\sigma(\sum_{i=0}^{N} \theta \cdot x_i + b)$$

#### Aktivační funkce

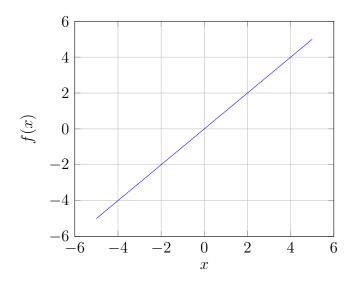
Aktivační funkce se používá pro definování výstupu a zavedení nelinearity. Bez nich by byla neuronová síť schopna aproximovat pouze n-dimenzionální rovinu. (PAT-TERSON, Josh. 2017, s. 65)

Dalším využitím je omezení výstupních hodnot. Například aktivační funkce sigmoid se s oblibou používá u výstupní vrstvy neuronových sítí určených ke klasifikačním problémům, protože je to relace  $\mathbb{R} \to \{0..1\}$ , která se dá jednoduše jako "jistota" neuronu, že se jedná o výstup, který neuron reprezentuje. Podobně se dá uvažovat i o funkcích jako je například softmax a tanh, které také najdou hojné využití u klasifikačních problémů.

#### Linearní funkce

Vrací vstup, tak jak je. Využití najde především u vstupní vrstvy neuronové sítě a u neuronových sítí, které řeší regresní typy úloh.

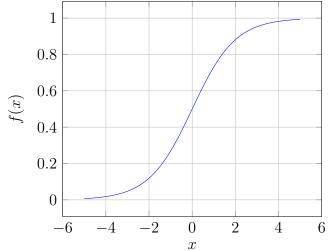
2.2 Neuron **8** 



$$f(x) = x$$

## **Sigmoid**

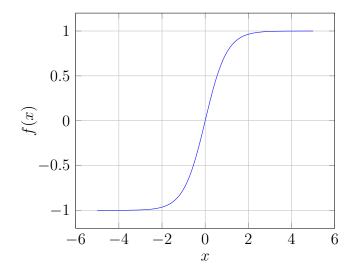
Sigmoid je aktivační funkce, která je schopná potlačit extrémní hodnoty



$$f(x) = \frac{1}{1 + e^{-x}}$$

## Tanh

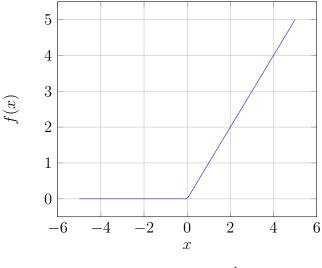
Tanh je funkce obdobná sigmoidu. Hlavní rozdíl mezi ní a sigmoidem je ten, že její obor je v rozmezí -1 a 1 hodí se proto i pro záporná výstupy, které vyžadují záporná čísla. (PATTERSON, Josh. 2017, s. 67)



$$f(x) = tanh(x)$$

#### **RELU**

RELU je aktivační funkce, která je podobná lineární aktivační funkci s tím rozdílem, že pokud vstupní hodnota nepřesáhne určitého prahu výstupem je 0. Její hlavní výhodou je to, že zabraňuje problémům s takzvaným explodujícím gradientem (PATTERSON, Josh. 2017, s. 69)



$$f(x) = \begin{cases} x >= 0, & x \\ x < 0, & 0 \end{cases}$$

# 2.3 Genetické algoritmy

Genetické algoritmy slouží k řízenému prohledávání stavového prostoru založené na teorii evoluce.

2.4 Neuroevoluce 10

### **Princip**

Základní myšlenka spočívá ve vygenerování náhodných jedinců (řešení problému) a jejích postupné zlepšování s pomocí operací křížení a mutace.

#### Kódování

Způsob zápisu řešení problému. Existuje mnoho různých kódování a každý má své výhody a nevýhody. Zde je seznam několika nejpoužívanějších kódování:

- 1. Binární řetězec bitů, který může například reprezentovat jednu nebo více numerických hodnot.
- 2. Numerické Jedno nebo více čísel

#### Křížení

#### Mutace

## 2.4 Neuroevoluce

3 VLASTNÍ PRÁCE 11

# 3 Vlastní práce

- 3.1 Simulace
- 3.2 Serverová část
- 3.3 Klientská část
- 3.4 Simulace

4 REFERENCE 12

# 4 Reference

BUDUMA, NIKHIL. Fundamentals of deep learning: designing next-generation machine intelligence algorithms. Sebastopol: O'Reilly, 2017. ISBN 978-149-1925-614..

- PATTERSON, Josh. Deep learning: a practitioner's approach Deep learning: a practitioner's approach. 1. Beijing; Boston; Farnham; Sebastopol; Tokyo: O'Reilly, 2017. ISBN 978-1-491-91425-0..
- MITCHELL, Melanie. An introduction to genetic algorithms. Cambridge: Bradford Book, c1996. ISBN 0-262-13316-4..



# A CD se zdrojovým kódem