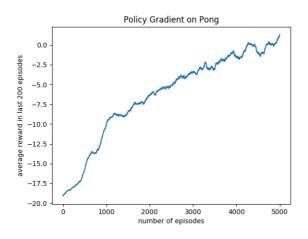
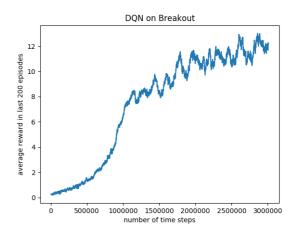
- Basic Performance (6%)
  - Describe your Policy Gradient & DQN model (1% + 1%)
    - Policy Gradient:
      - Input: (1,80,80)的影像
      - 二維卷積層:濾鏡數=16,濾鏡大小=(8,8),卷積步長=4,activation=ReLU
      - 二維卷積層:濾鏡數=32,濾鏡大小=(4,4),卷積步長=2,activation=ReLU
      - 平坦層
      - 全連接層:輸出維度=128, activation=ReLU
      - 全連接層:輸出維度=3, activation=Softmax
    - DQN model:
      - Input: (4, 84, 84) 的影像
      - 二維卷積層:濾鏡數=32,濾鏡大小=(8,8),卷積步長=4,activation=ReLU
      - 二維卷積層:濾鏡數=64,濾鏡大小=(4,4),卷積步長=2,activation=ReLU
      - 二維卷積層:濾鏡數=64,濾鏡大小=(3,3),卷積步長=1,activation=ReLU
      - 平坦層
      - 全連接層:輸出維度=512, activation=LeakyReLU
      - 全連接層:輸出維度=4
  - Plot the learning curve to show the performance of your Policy Gradient on Pong (2%)
  - Plot the learning curve to show the performance of your DQN on Breakout (2%)





- Experimenting with DQN hyperparameters (4%)
  - Plot all four learning curves in the same graph (2%)

## DON on Breakout with different target network update frequency 100 500 12 1000 average reward in last 2000 episodes 2000 4000 10 6000 8 6 4 2 0 500000 1000000 1500000 2000000 2500000 3000000 number of time steps

- Explain why you choose this hyperparameter and how it effect the results (2%)
  - 因為 DQN 在訓練時有兩個網路,若 target network 更新過快會造成很難訓練(訓練的目標快速變動),更新過慢可能會造成訓練速度較慢。為了證實這個想法,因此我針對 target network update frequency 進行訓練。但是實驗結果卻出乎意料,反而更新速度比 1000 快的 (100 或 500) 和比 1000 慢的 (2000, 4000, 6000) 都還比 1000好。跟其他人討論過後,發現他的 1000 和 10000 也差不多,這部份可能是實驗誤差。而 100 和 500 較 1000 好的原因我猜測是因為這樣能夠讓訓練速度加快(觀察 100 和 500 的學習曲線即可得知),這次實驗沒有挑到 update frequency 頻繁到訓練不起來的數值(跟其他人討論有人 frequency = 4,結果完全訓練不起來)。不過為什麼6000中途也學的跟 100 和 500 一樣快我無從得知。
- Improvements to DQN (2%)
  - Implement at least two improvements to DQN and describe why they can improve the performance (1%)
    - Dueling Network
      - 原本的 DQN 在訓練時,我們會認真計算每組 Q(s, a)。也就是說對於每個 state 我們都會去計算當下每個 action 的 Q value。但是這其實並不是非常有 必要,因為對於某些 state,每個 action 之間其實差距不大。因此 Dueling Network 計算兩個值,V(s)和 A(s, a),分別是 state 的價值和當下做了 action 之後能夠得到的 advantage,並且定義 Q(s, a) = V(s) + A(s, a)。值得注意的是實作時必須將 A(s, a)的平均調整為 0,避免神經網路直接學到整個 Q value。

## Double DON

 原本的 DQN 在訓練時,我們用 target network 預測的值 Qmax 會有誤差, 而我們每次更新卻又是拿那個有誤差的 Qmax 繼續更新 online network 的 Q 值,導致高估 Q value。因此, Double DQN 只是把 target network 中 Q 值 最大的 action 挑出來,而他的 Qmax 卻是拿 online network 自己的 Q 值去 計算(target network 只負責挑出最好的 action ,至於最好的 action 真正的 Q 值是多少則是用 online network 去計算)。

Plot a graph to compare and analyze the results with and without the improvements
(1%)

