## Hướng dẫn chạy đồ án "Ứng dụng học tăng cường sâu cho hoạt động của hệ thống đa robot trong nhà máy"

- 1. Thiết lập môi trường và thư viện cần thiết
  - Cài đặt Ubuntu 20.04 trên máy tính.
  - Cài đặt Cuda 12.1 trên Ubuntu theo link cuda12.1
  - Cài đặt thư viên LibTorch cho C++17 và cuda 12.1 theo link libtorch
  - Cài đặt thư viện OpenCV trên C++ theo link <u>opency</u>
  - Cài đặt thư viện Matplotplusplus theo link <u>matplot++</u>
- 2. Chạy đồ án
  - Lấy đồ án từ github: git clone <a href="https://github.com/LeAnhChien-1903/learning\_rds.git">https://github.com/LeAnhChien-1903/learning\_rds.git</a>



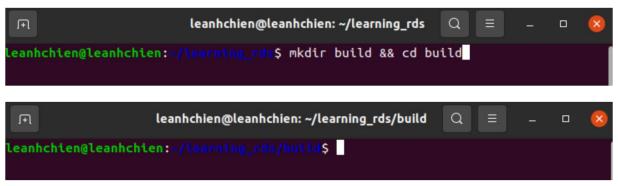
Copy thư mục libtorch vào thư mục vừa tải về



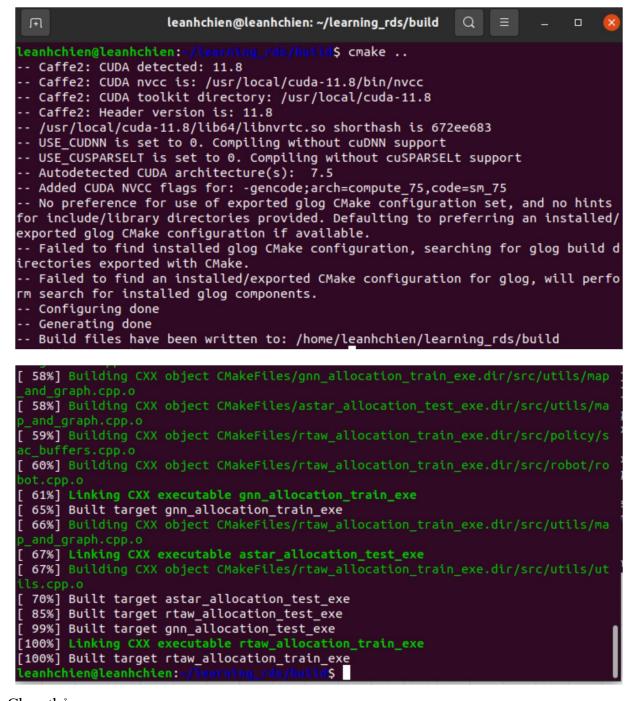
Mở terminal tại thư mục vừa tải về



• Tạo thư mục build và di chuyển đến thư mục build: mkdir build && cd build



• Sử dụng CMake để build: cmake .. sau đó sử dụng make -j4



- Chạy thử
  - Train RTAW: ./rtaw\_allocation\_train\_exe



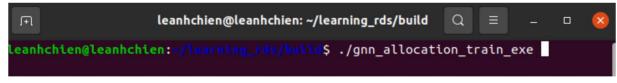
- Test RTAW: ./rtaw\_allocation\_test\_exe
  - Nhập tên môi trường (60x30 hoặc 50x50)
  - Nhập seed cho bộ sinh số ngẫu nhiên
  - Nhập số lượng robot thí nghiệm
  - Nhập số lượng nhiệm vụ thí nghiệm

```
leanhchien@leanhchien:~/learning_rds/build$ ./rtaw_allocation_test_exe
Enter name of environment: 60x30
Enter seed value: 1
Enter num test robots: 10
Enter num test tasks: 100
```

o Test A\*: ./astar\_allocation\_test\_exe giống test RTAW



o Train GNN: ./gnn\_allocation\_test\_exe



o Test GNN: ./gnn\_allocation\_test\_exe giống test RTAW

```
leanhchien@leanhchien: ~/learning_rds/build \( \text{\text{Q}} \) \( \text{\text{Earnhchien}} \) \( \text{\text{Carnhing_rds/build}} \) \( \text{\text{Jgnn_allocation_test_exe}} \) \( \text{Enter name of environment: } 60x30 \) \( \text{Enter seed value: } 1 \) \( \text{Enter num test robots: } 10 \) \( \text{Enter num test tasks: } 100 \)
```