

Universität Augsburg Institut für Informatik Lehrstuhl für Organic Computing Prof. Dr. Jörg Hähner

Ansprechpartner

Wenzel Pilar von Pilchau, M. Sc. wenzel.pilar-von-pilchau@informatik.uni-augsburg.de Eichleitnerstr. 30, Raum 507

Wintersemester 2019/2020

Praktikum Selbstlernende Systeme

Aufgabenblatt 5

Schicken Sie Ihre Lösung in der Form die in der ersten Veranstaltung festgelegt wurde bis zum **Sonntag, den 02.02.2019 um 24:00 Uhr** an obenstehende E-Mail-Adresse.

1 Gruppenfindung

- 1. Trage dich in eine der vier Gruppen (Protoss, Zerg, Terran oder Random) im Digicampus ein
- 2. Nimm Kontakt mit deinen Teamkameraden auf

2 A2C (15 Punkte)

- 1. Implementieren Sie einen Agenten der das Minigame MoveToBeaconmittels einer *Advanced-Actor-Critic-*Lernkomponente löst
- 2. Der Agent hat in jedem Schritt 8 mögliche Aktionen (Himmelsrichtungen)
- 3. Verwenden Sie hierfür ein neuronales Netz mit folgenden Layern:
 - a) Input
 - b) Hidden Convolution Layer (16 Filter mit Größe 5x5 und Stide=1 + ReLu)
 - c) Hidden Convolution Layer (32 Filter mit Größe 3x3 und Stide=1 + ReLu)
 - d) 1 Hidden Layer (128 Knoten + ReLu)
 - e) 1 Output Layer (8 Knoten + Softmax)
 - f) 1 Output Layer (1 knoten + Linear)

- 4. Verwenden Sie eine screen_size von 16
- 5. Implementieren Sie die Loss Function (und das Netz) in Tensorflow
- 6. Der Agent soll mit mind. 8 Workern trainieren
- 7. Verwenden Sie einen n-step-Return mit n = 5
- 8. Verwenden Sie als Value-Konstante $c_{val} = 0.5$
- 9. Verwenden Sie als Entropie-Konstante $c_H = 0.005$
- 10. Verwenden Sie als Learningrate lr = 0.0007
- 11. Der Agent bekommt in jedem Schritt folgenden Reward:
 - +1 wenn er das Ziel erreicht
 - -0.01 sonst
- 12. Verwenden Sie eine minibatch_size von 64
- 13. WICHTIG: Initialisieren Sie die jeweiligen Environments der worker im dazugehörigen Thread
- 14. Visualisieren Sie in einem Graphen den durchschnittlichen Reward aller Worker pro Episode
- 15. Der trainierte A2C-Agent soll durch ein Python File (RunA2C.py) gestartet werden können. Der Agent soll die trainierte Gewichte einlesen und diese benutzen ohne weiter zu lernen.
- 16. Das Training des A2C-Agenten soll durch ein Python File (TrainA2C.py) gestartet werden können. Der Agent soll hierbei ein neues Netz initialisieren.

3 A2C - FullyConv (5 Punkte)

- 1. Erweitern Sie ihren A2C Agenten so, dass er direkt zum Beacon läuft
- 2. Verwenden Sie hierfür folgenden Netz:
 - a) Input
 - b) Hidden Convolution Layer (16 Filter mit Größe 5x5 und Stide=1 + ReLu)
 - c) Hidden Convolution Layer (32 Filter mit Größe 3x3 und Stide=1 + ReLu)
 - d) Hidden Convolution Layer (1 Filet mit Größe 1x1 und Stride=1 + Softmax) Actor Output
 - e) 1 Hidden Layer (256 Knoten + ReLu)
 - f) 1 Output Layer (1 knoten + Linear)

- 3. der Agent kann als mögliche Aktion jeden Pixel als Ziel wählen
- 4. Visualisieren Sie in einem Graphen den durchschnittlichen Reward aller Worker pro Episode
- 5. Der trainierte A2C-FullyConv-Agent soll durch ein Python File (RunA2C-FC.py) gestartet werden können. Der Agent soll die trainierte Gewichte einlesen und diese benutzen ohne weiter zu lernen.
- 6. Das Training des A2C-FullyConv-Agenten soll durch ein Python File (TrainA2C-FC.py) gestartet werden können. Der Agent soll hierbei ein neues Netz initialisieren.

Viel Erfolg bei der Bearbeitung!