TAREA CARTPOLE:



En el proceso de actualización de los valores Q en Deep Q-Learning, se utiliza la segunda parte de la ecuación de Bellman, o sea en la fórmula para estimar el nuevo valor Q(s, a), no se utiliza directamente el propio valor Q(s, a).

La fórmula utilizada es:

$$Q(s,a) = r + \gamma \cdot \operatorname{Max}_{a'} Q(s',a')$$

Esta fórmula actualiza el valor Q(s, a) hacia el objetivo calculado, que es la suma de la recompensa actual y el valor Q máximo predicho para el siguiente estado s', ponderado por el factor de descuento.

Así, aunque no se use directamente el propio valor Q(s, a) en la fórmula, el proceso de aprendizaje, a través del descenso del gradiente, se encarga de actualizar los valores Q de manera adecuada para converger hacia los valores óptimos.

En el siguiente link puedes descargar el código en Python del problema:

https://www.kaggle.com/code/mehmetkasap/reinforcement-learning-deep-q-learning-cartpole
Puedes ver una explicación del código en el link: Deep Q Learning Networks
https://www.youtube.com/watch?v=OYhFoMySoVs

La tarea consiste en la implementación, entrenamiento y explicación del código.

Se subirá un archivo PDF con el notebook, ejecutado y celdas markdown con explicaciones.

CALIFICACIÓN:

- (4 Puntos) El sistema funciona correctamente (se ve la animación y se sostiene el palo).
- (3 Puntos) Se incluyen gráficas de entrenamiento (pueden usar TensorBoard).
- (3 Puntos) Se documenta correctamente lo realizado (recomentable usar LaTeX). Pueden sacar capturas del funcionamiento del algoritmo viendo los enlaces de interés (especialmente el último).

OTROS ENLACES DE INTERÉS:

Training & Testing Deep reinforcement learning (DQN) Agent - Reinforcement Learning p.6 https://www.youtube.com/watch?v=qfovbG84EBg

Deep Q-Learning (DQL) / Deep Q-Network (DQN) Explained | Python+Pytorch Deep Reinforcement Learning https://youtu.be/EUrWGTCGzIA

Teoría e implementación de DQN (Deep Q-Network). Usando DQN con ROS y Gazebo.

https://www.youtube.com/watch?v=9GLVB6Trn10

A friendly introduction to deep reinforcement learning, Q-networks and policy gradients https://youtu.be/SgC6AZss478