SUSC Summer 2023

Robot simulator materials

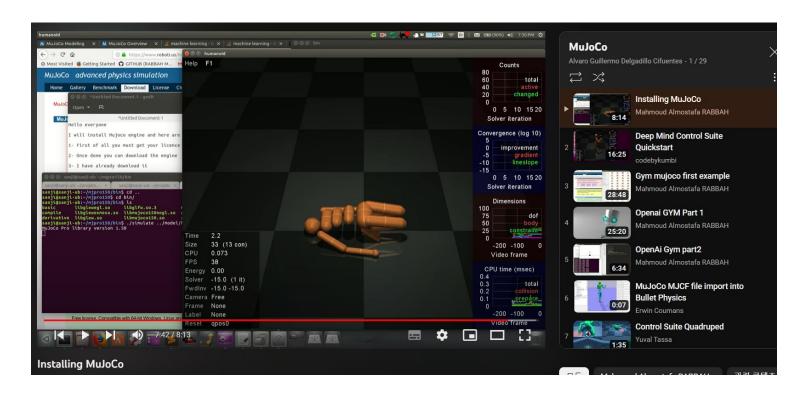
동아대 AI학과 김지선

RL Robot Simulator

- Simulator:
 - 가상 환경에 가상의 로봇을 배치하여 실제 로봇 없이도 로봇의 소프트웨어를 테스트할 수 있는 도구
- 대표적인 도구:
 - MuJoCo (DeepMind) 물리적 현상을 자연스럽게 나타내는 시뮬레이터
 - NVIDIA Gym-Simulator Issac Gym 모두 GPU 기반으로 빠른 렌더링을 제공



RL Robot Simulator



MuJoCO Tutorial:

https://www.youtube.com/watch?v=xG8oujhD9IA&list=PLzWiCM7Cn8WYCrvMYGszduvFhkw-RvjAlMujoco robot 실습 영상: https://www.youtube.com/watch?v=gn4nRCC9TwQ

Gym 시뮬레이터 실습

• OpenAl Gym을 활용해서 Lunar Lander DQN 실습해보기

```
prcnsi@prcnsi-VirtualBox:~/Desktop/RL Practice$ /bin/python3 /home/prcnsi/Desktop/RL Practice/gymtest.py
Using cpu device
Wrapping the env with a `Monitor` wrapper
Wrapping the env in a DummyVecEnv.
 rollout/
     ep len mean
                       94.1
                       -210
     ep rew mean
  time/
                       730
     iterations
     time elapsed
                       2
     total timesteps | 2048
  rollout/
     ep len mean
                            92.8
     ep rew mean
                            -186
  time/
                            762
                            2
     iterations
     time elapsed
                            4096
     total timesteps
  train/
                            0.009379802
     approx kl
     clip fraction
                            0.0454
     clip range
                            0.2
     entropy loss
                            -1.38
     explained variance
                            0.00629
     learning rate
                            0.0003
                            934
     loss
                            10
     n updates
     policy gradient loss
                            -0.0102
     value loss
                            1.78e+03
```

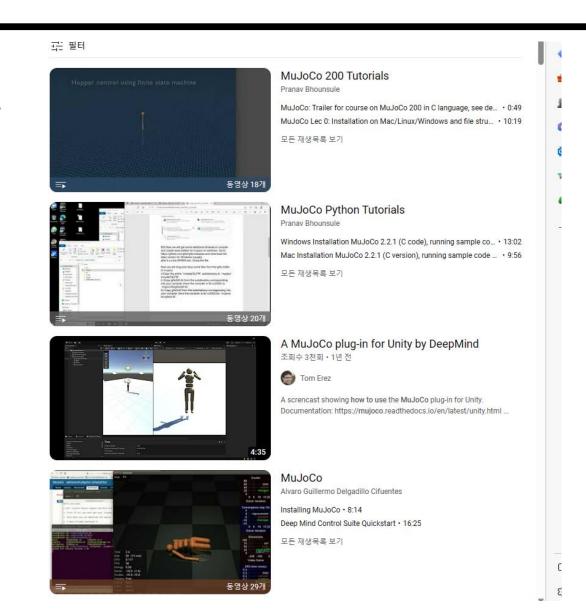
Gym 시뮬레이터 실습 결과 화면

• OpenAl Gym을 활용해서 Lunar Lander DQN 실습해보기



MuJoCo 실습 참고 자료

• how to use MuJoCo - YouTube



발표를 마치겠습니다[™]

궁금한 점은 바로 질문해 주세요!

Q