LAPORAN TUGAS 3 PEMBELAJARAN MESIN

Q-Learning



Sarah Fauziah Lestari

1301154552

Teknik Informatika
Fakultas Informatika
Telkom University
2018

A. Pembangunan Model

Dalam pembangunan model ada beberapa tahap yang dilakukan antara lain adalah sebagai berikut :

1. Input Data

Pada input data ini program akan membaca file txt yang berisikan matriks reward untuk setiap state pada *grid world*.

2. Mengubah data kedalam bentuk list

Data yang tadinya berbentuk matriks di ubah menjadi bentuk list artinya setiap state diberi nama dari 1 sampai 100 karena jumlah state semuanya adalah $10 \times 10 = 100$. Contohnya untuk state (1,1) diberi nama state 1, state (1,2) state 2 dan begitupun selanjutnya samapi di state (10,10) menjadi state 100. Setiap state akan memiliki reward masing masing, untuk itu dibuatlah list untuk setiap state dan rewardnya masing-masing.

3. Weighting Action

Terdapat empat *action* yaitu North , East , West, dan South. Setiap *action* diberi nilai untuk perpindahan state. Karena dalam program ini berbentuk indeks maka yang digunakan adalah *state* + *action*.

North (N) = 10

East (E) = 1

West (W) = -1

South (S) = -10

4. Initial State

Untuk state awal yang digunakan adalah state 1

5. Action Rules

Action Rules ini adalah aturan dimana setiap state mempunya langkah-langkah yang diperbolehkan karena menyesuaikan dengan matriks pada soal / grid world. Rules yang dimaksud adalah :

- a. Jika 1 < state < 10 maka langkah yang diperbolehkan hanya N, E, W
- b. Jika state adalah 11, 21, 31, 41, 51, 61, 71, 81 maka langkah yang diperbolehkan adalah N, W, S
- c. Jika state adalah 90, 80, 70, 60, 50, 40, 30, 20 maka langkah yang diperbolehkan adalah N, W, S
- d. Jika 90 < state < 100 maka langkah yang diperbolehkan adalah W, E, S
- e. Jika state = 1 langkah yang diperbolehkan adalah N, dan E
- f. Jika state = 91 langkah yang diperbolehkan adalah S, E
- g. Jika state = 10 langkah yang diperbolehkan adalah N, W

6. Membuat fungsi maksimum

Fungsi maksimum digunakan untuk menemukan Q pada *action* mana yang mempunyai nilai maksimum

7. Membuat fungsi perhitungan

Fungsi perhitungan untuk mendapatkan Q yang baru dari sebuah state, rumusnya adalah :

$$Q(s,a) = Q(s,a) + alfa * (r + gamma * qMax(state+action) - Q(s,a)$$

8. Menentukan parameter alpha dan gamma

Nilai alpha dan gamma berada pada sekitaran nilai : 0 < = 1. Jika bernilai 0 maka tidak penting perhitungan table Q. Oleh karena itu alfa dan gamma di beri nilai 1 masing-masing.

9. Menentukan per-episode

Membuat *looping* dengan kondisi state != 100, program akan terus me-*looping* sampai state = *goal state*. Proses tersebut disimpan menjadi satu episode untuk satu table Q. Maka untuk mengetahui yang optimum

perlu di *looping* sampai table Q terisi semua (semua *state* telah belajar / *learning*). Episode yang digunakan berjumlah 10 .

B. Hasil

Goal dari program ini adalah setiap *state* belajar untuk mengetahui *action* mana yang terbaik untuk *state* tersebut. Dari *state* 1 sampai ke *state* 100.

Dari hasil program yang dilakukan didapatkan hasil untuk 10 episode contohnya adalah episode 10 untuk step terakhir dengan table Q sebagai berikut :

Episode 10

Tabel Q	State
[[56.0, 60.0, 0, 0], [63.0,	Current State 99 Next STATE 100
63.0, 50.0, 0], [64.0, 63.0,	
60.0, 0], [65.0, 65.0, 58.0,	
0], [69.0, 63.0, 63.0, 0],	
[66.0, 64.0, 65.0, 0], [-	
11.0, 69.0, 63.0, 0], [71.0,	
70.0, -12.0, 0], [72.0, 69.0,	
69.0, 0], [71.0, 0, 70.0, 0],	
[48.0, 63.0, 0, 51.0], [62.0,	
64.0, 61.0, 60.0], [59.0,	
65.0, 63.0, 63.0], [65.0,	
69.0, 64.0, 63.0], [70.0, -	
12.0, 57.0, 65.0], [66.0,	
66.0, 69.0, 63.0], [68.0,	
71.0, 62.0, -12.0], [71.0,	
72.0, 66.0, 69.0], [76.0,	
71.0, -6.0, 70.0], [72.0, 0,	
72.0, 69.0], [44.0, 62.0, 0,	
52.0], [64.0, 62.0, 48.0,	
63.0], [67.0, 66.0, 61.0,	
64.0], [69.0, 70.0, 59.0,	
65.0], [71.0, 66.0, 66.0,	

```
69.0], [70.0, 68.0, 70.0,
66.0], [73.0, 71.0, 66.0,
63.0], [75.0, 76.0, 68.0,
71.0], [78.0, 72.0, 71.0,
72.0], [75.0, 0, 76.0, 71.0],
[45.0, 64.0, 0, 48.0], [66.0,
67.0, 44.0, 62.0], [67.0,
69.0, 64.0, 62.0], [72.0,
71.0, 67.0, 66.0], [72.0,
69.0, 69.0, 70.0], [73.0,
73.0, 71.0, 66.0], [77.0,
75.0, 70.0, 68.0], [78.0,
78.0, 73.0, 71.0], [79.0,
75.0, 75.0, 76.0], [78.0, 0,
78.0, 72.0], [49.0, 66.0, 0,
44.0], [68.0, 67.0, 45.0,
63.0], [72.0, 72.0, 66.0,
64.0], [75.0, 73.0, 67.0,
69.0], [77.0, 73.0, 72.0,
71.0], [78.0, 78.0, 73.0,
70.0], [79.0, 78.0, 73.0,
73.0], [80.0, 79.0, 78.0,
75.0], [81.0, 78.0, 78.0,
78.0], [82.0, 0, 79.0, 75.0],
[53.0, 68.0, 0, 45.0], [64.0,
72.0, 49.0, 66.0], [69.0,
75.0, 68.0, 67.0], [70.0,
77.0, 71.0, 73.0], [76.0,
78.0, 75.0, 73.0], [75.0,
79.0, 77.0, 72.0], [79.0,
80.0, 78.0, 78.0], [84.0,
81.0, 79.0, 78.0], [84.0,
82.0, 80.0, 79.0], [86.0, 0,
81.0, 78.0], [56.0, 64.0, 0,
49.0], [69.0, 69.0, 53.0,
68.0], [71.0, 70.0, 64.0,
```

```
71.0], [75.0, 75.0, 69.0,
75.0], [78.0, 75.0, 70.0,
77.0], [76.0, 79.0, 75.0,
78.0], [81.0, 84.0, 75.0,
79.0], [85.0, 84.0, 79.0,
80.0], [87.0, 86.0, 84.0,
81.0], [90.0, 0, 84.0, 82.0],
[67.0, 69.0, 0, 53.0], [73.0,
71.0, 64.0, 64.0], [74.0,
75.0, 69.0, 69.0], [75.0,
78.0, 71.0, 70.0], [81.0,
76.0, 75.0, 77.0], [81.0,
81.0, 78.0, 74.0], [86.0,
85.0, 76.0, 79.0], [89.0,
87.0, 81.0, 84.0], [90.0,
90.0, 85.0, 84.0], [95.0, 0,
87.0, 86.0], [69.0, 73.0, 0,
64.0], [70.0, 74.0, 67.0,
69.0], [70.0, 75.0, 73.0,
71.0], [75.0, 79.0, 74.0,
75.0], [83.0, 81.0, 75.0,
78.0], [74.0, 86.0, 79.0,
76.0], [89.0, 89.0, 81.0,
81.0], [94.0, 94.0, 86.0,
85.0], [99.0, 95.0, 89.0,
87.0], [100.0, 0, 94.0,
90.0], [0, 70.0, 0, 67.0],
[0, 70.0, 69.0, 73.0], [0,
75.0, 70.0, 74.0], [0, 83.0,
70.0, 75.0], [0, 86.0, 75.0,
81.0], [0, 89.0, 83.0, 81.0],
[0, 94.0, 86.0, 86.0], [0,
99.0, 89.0, 89.0], [0, 100.0,
94.0, 94.0], [0, 0, 0, 0]]
```

Keterangan:

Untuk satu indeks dalam list terdapat 3 atribut yaitu :

List[index][0] = action North

List[index][1] = action East

List[index][2] = action West

List[index]/3] = action South

Berikut adalah semua state dengan *action* terbaik hasil *learning*. Dengan cara memilih nilai max dari action untuk setiap state nya.

Keterangan:

North = 0

East = 1

West = 2

South = 3