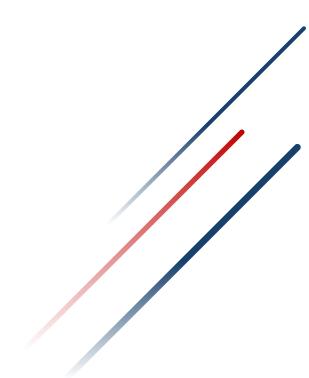


## 人工智能 实验3-强化学习

2024春



#### 实验目的



- 理解强化学习的基本原理,通过实践探索强化学习的训练过程,从 而加深对该领域核心概念的理解。
- ➤ 掌握DQN算法,理解其原理和实现方式。
- 尝试使用不同的优化策略来提高模型的学习效率和性能,通过对比评估不同优化策略对模型训练和性能的影响,进一步优化强化学习模型在实际问题中的表现。

#### 实验内容



- ▶使用DQN (Deep Q-Network) 训练Agent,以实现CartPole环境的强化学习。
- ▶尝试使用不同的优化策略,以提高Agent的学习效率和性能。



- > Python
- > Matplotlib
- > Pytorch
- ➤ Gymnasium: OpenAI开发的一款用于强化学习的Python库, 提供了Atari、MuJoCo、Box2D等环境,包括了经典的控制问 题、连续控制问题和各种强化学习任务。



Max

~ 0.418 rad (24°)

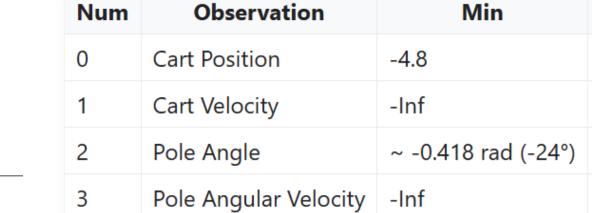
4.8

Inf

Inf

#### **≻**CartPole

- CartPolo环境是Gym库中的一个经典强化学习环境。在CartPole环境中,一个小车通过左右移动来平衡一个倒立的杆子。
- 环境的状态由四个连续值组成,分别是小车的位置、速度、杆子的角度和角速度。





#### **≻**CartPole

- Agent的动作空间是离散的,可以选择向左或向右推动小车。
  - 0: Push cart to the left
  - 1: Push cart to the right
- Agent需要学会通过观察环境状态并选择合适的动作来保持杆子的平衡, 以获得尽可能长的平衡时间。Agent可以通过观察环境状态和奖励信号 来调整自己的策略,以最大化长期累积奖励。



- > gym.Env类
  - gym.Env是OpenAl Gym库中定义环境的基类,所有的环境都需要继承自该类并实现其中定义的方法
  - gym.Env类定义了强化学习环境的核心接口,包括step、reset等方法

函数	说明
step(action)	接受智能体执行的动作并返回下一个状态、奖励、 是否终止和额外信息等信息
reset()	用于重置环境的状态并返回初始状态

## DQN算法: 经验回放



#### ▶经验回放实现

▶维护一个回放缓冲区,将每次从环境中采样得到的四元组数据(状态、动作、奖励、下一状态)存储到回放缓冲区中,训练 Q 网络的时候再从回放缓冲区中随机采样若干数据。

#### ≻目的

- > 打破样本之间的相关性,满足独立假设
- >提高样本效率,每一个样本可以被使用多
- ▶回放区容量大小、每次采样的数据可根据需要调整

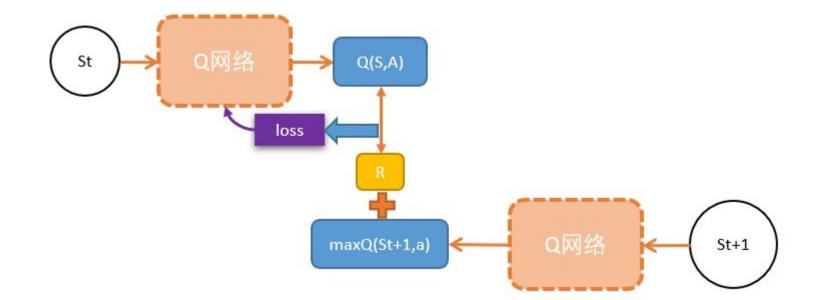


## DQN算法:目标网络



#### ▶目标网络

- ▶Q网络不断更新,会使得Q网络的学习效率比较低,而且不稳定。
- ▶引入目标网络,下图中St作为输入的Q网络对应代码中的策略网络(policy net), St+1 作为输入的Q网络为目标网络(target net), 做梯度下降的时候,只调整策略网络的参数。在若干次学习以后才把参数复制到目标网络中。



## 实验步骤



- 1. 配置运行环境。
- 2. 安装Gymnasium, Matplotlib, Pytorch等依赖包。
- 3. 运行reinforcement\_q\_learning.ipynb并查看结果。
- 4. 优化代码,可从神经网络结构的优化、超参数调优、优化经验回放区、奖励 函数的设计、探索策略的设计等方面着手。要求至少进行4项优化。
- 5. 分析比较各种优化方法带来的结果。



## 实验注意事项



- ▶优化代码,可从神经网络结构的优化、超参数调优、优化经验回放区、奖励函数的设计、探索策略的设计等方面着手。
  - 多次执行时要注意重新初始化ReplayMemory, episode\_durations等变量
  - 在强化学习中,由于多个环节存在一定的随机性,即使在相同的环境和相同的超参数下,每次训练的结果可能会略有不同。因此,如果训练的学习效果不理想,可以尝试多次重复执行,以便观察不同运行中的结果变化。这样可以更全面地了解强化学习算法的表现,有助于确定是否需要调整模型架构、超参数或者优化策略,以获得更好的学习效果。

## 实验提交



- ▶将以下内容打包提交:
  - 代码
  - 实验报告(使用实验报告模板)
- ▶提交截止时间为6月9日(14周周日),具体见作业提交系统:

<u>课程列表 | HITsz Grader (tery.top)</u>



# 同学们请开始实验吧!