



Министерство науки и высшего образования
Российской Федерации
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
"Московский государственный технический университет
имени Н.Э. Баумана
(национальный исследовательский университет)"
(МГТУ им. Н.Э. Баумана)

ФАКУЛЬТЕТ ИНФОРМАТИКА, ИСКУССТВЕННЫЙ ИНТЕЛЛЕКТ И СИСТЕМЫ
УПРАВЛЕНИЯ

КАФЕДРА СИСТЕМЫ ОБРАБОТКИ ИНФОРМАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ (ИУ5)

ОТЧЕТ

Рубежный контроль №2 по курсу «Методы машинного обучения»

ИСПОЛНИТЕЛЬ:

Группа ИУ5-22М
Калашников А.Д.
ФИО

подпись

"__" _____ 2023 г.

ПРЕПОДАВАТЕЛЬ:

Гапанюк Ю.Е.
ФИО

подпись

"__" _____ 2023 г.

Москва - 2023

Задание:

Для одного из алгоритмов временных различий, реализованных Вами в соответствующей лабораторной работе: SARSA Q-обучение
Двойное Q-обучение осуществите подбор гиперпараметров. Критерием оптимизации должна являться суммарная награда.

Выполнение:

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
import gymnasium as gym
from tqdm import tqdm
import matplotlib
matplotlib.use('TkAgg')

#
*****
***** БАЗОВЫЙ АГЕНТ
*****
*****

class BasicAgent:
    """
    Базовый агент, от которого
    наследуются стратегии
    обучения
    """

    # Наименование алгоритма
    ALGO_NAME = '---'

    def __init__(self, env,
eps=0.1):
        # Среда
        self.env = env
        # Размерности Q-матрицы
        self.nA = env.action_space.n
        self.nS =
env.observation_space.n
        # и сама матрица
```

```
self.Q = np.zeros((self.nS,  
self.nA))
```

```
# Значения  
коэффициентов  
# Порог выбора  
случайного действия
```

```
self.eps = eps  
# Награды по эпизодам  
self.episodes_reward = []
```

```
def print_q(self):  
    print('Вывод Q-матрицы  
для алгоритма ',  
self.ALGO_NAME)  
    print(self.Q)
```

```
def get_state(self, state):  
    """  
    Возвращает правильное  
    начальное состояние  
    """  
    if type(state) is tuple:  
        # Если состояние  
        вернулось с виде кортежа, то  
        вернуть только номер  
        состояния  
        return state[0]  
    else:  
        return state
```

```
def greedy(self, state):  
    """  
    <<Жадное>> текущее  
    действие  
    Возвращает действие,  
    соответствующее  
    максимальному Q-значению  
    для состояния state  
    """  
    return  
np.argmax(self.Q[state])
```

```

def make_action(self, state):
    """
    Выбор действия агентом
    """
    if np.random.uniform(0, 1) <
self.eps:

        # Если вероятность
меньше eps
        # то выбирается
случайное действие
        return
self.env.action_space.sample()
    else:
        # иначе действие,
соответствующее
максимальному Q-значению
        return self.greedy(state)

def
draw_episodes_reward(self):
    # Построение графика
наград по эпизодам
    fig, ax =
plt.subplots(figsize=(15, 10))
    y = self.episodes_reward
    x = list(range(1, len(y) + 1))
    plt.plot(x, y, '-', linewidth=1,
color='green')
    plt.title('Награды по
эпизодам')
    plt.xlabel('Номер эпизода')
    plt.ylabel('Награда')
    plt.show()

def learn():
    """
    Реализация алгоритма
обучения
    """
    pass

```

```

#
*****
***** SARSA
*****
*****

class
SARSA_Agent(BasicAgent):
    """
        Реализация алгоритма
        SARSA
    """
    # Наименование алгоритма
    ALGO_NAME = 'SARSA'

    def __init__(self, env, eps=0.4,
lr=0.1, gamma=0.98,
num_episodes=20000):
        # Вызов конструктора
        верхнего уровня
        super().__init__(env, eps)
        # Learning rate
        self.lr = lr
        # Коэффициент
        дисконтирования
        self.gamma = gamma
        # Количество эпизодов
        self.num_episodes =
num_episodes
        # Постепенное
        уменьшение eps
        self.eps_decay = 0.00005
        self.eps_threshold = 0.01

    def learn(self):
        """
            Обучение на основе
            алгоритма SARSA
        """
        self.episodes_reward = []
        # Цикл по эпизодам

```

```

        for ep in
tqdm(list(range(self.num_episode
s)))):
    # Начальное состояние
среды
    state =
self.get_state(self.env.reset())
    # Флаг штатного
завершения эпизода
    done = False
    # Флаг нештатного
завершения эпизода
    truncated = False
    # Суммарная награда по
эпизоду
    tot_rew = 0

    # По мере заполнения
Q-матрицы уменьшаем
вероятность случайного
выбора действия
    if self.eps >
self.eps_threshold:
        self.eps -=
self.eps_decay

    # Выбор действия
    action =
self.make_action(state)

    # Проигрывание одного
эпизода до финального
состояния
    while not (done or
truncated):

        # Выполняем шаг в
среде
        next_state, rew, done,
truncated, _ =
self.env.step(action)

```

```

        # Выполняем
        следующее действие
        next_action =
        self.make_action(next_state)

        # Правило
        обновления Q для SARSA
        self.Q[state][action] =
        self.Q[state][action] + self.lr * \
            (rew +
            self.gamma *
            self.Q[next_state][next_action] -
            self.Q[state][action])

        # Следующее
        состояние считаем текущим
        state = next_state
        action = next_action
        # Суммарная награда
        за эпизод
        tot_rew += rew
        if (done or truncated):

        self.episodes_reward.append(tot_
        rew)

#
*****
***** Q-обучение
*****
*****

class
QLearning_Agent(BasicAgent):
    """
        Реализация алгоритма Q-
        Learning
    """
    # Наименование алгоритма
    ALGO_NAME = 'Q-
    обучение'

```

```

def __init__(self, env, eps=0.4,
lr=0.1, gamma=0.98,
num_episodes=20000):
    # Вызов конструктора
    верхнего уровня
    super().__init__(env, eps)
    # Learning rate
    self.lr = lr
    # Коэффициент
    дисконтирования
    self.gamma = gamma
    # Количество эпизодов
    self.num_episodes =
num_episodes
    # Постепенное
    уменьшение eps
    self.eps_decay = 0.00005
    self.eps_threshold = 0.01

def learn(self):
    """
    Обучение на основе
    алгоритма Q-Learning
    """
    self.episodes_reward = []
    # Цикл по эпизодам
    for ep in
tqdm(list(range(self.num_episode
s))):
        # Начальное состояние
    среды
        state =
self.get_state(self.env.reset())
        # Флаг штатного
    завершения эпизода
        done = False
        # Флаг нештатного
    завершения эпизода
        truncated = False
        # Суммарная награда по
    эпизоду

```



```

tot_rew = 0

# По мере заполнения
Q-матрицы уменьшаем
вероятность случайного
выбора действия
    if self.eps >
self.eps_threshold:
        self.eps -=
self.eps_decay

# Проигрывание одного
эпизода до финального
состояния
    while not (done or
truncated):

        # Выбор действия
        # В SARSA
следующее действие
выбиралось после шага в среде
        action =
self.make_action(state)

        # Выполняем шаг в
среде
        next_state, rew, done,
truncated, _ =
self.env.step(action)

        # Правило
обновления Q для SARSA (для
сравнения)
        # self.Q[state][action] =
self.Q[state][action] + self.lr * \
        # (rew + self.gamma
* self.Q[next_state][next_action]
- self.Q[state][action])

        # Правило
обновления для Q-обучения

```

```

        self.Q[state][action] =
self.Q[state][action] + self.lr * \
        (rew +
self.gamma *
np.max(self.Q[next_state]) -
self.Q[state][action])

        # Следующее
состояние считаем текущим
        state = next_state
        # Суммарная награда
за эпизод
        tot_rew += rew
        if (done or truncated):

self.episodes_reward.append(tot_
rew)

#
*****
***** Двойное Q-
обучение
*****
*****

class
DoubleQLearning_Agent(BasicA
gent):
    """
        Реализация алгоритма
Double Q-Learning
    """
    # Наименование алгоритма
    ALGO_NAME = 'Двойное Q-
обучение'

    def __init__(self, env, eps=0.4,
lr=0.1, gamma=0.98,
num_episodes=20000):
        # Вызов конструктора
верхнего уровня

```

```

    super().__init__(env, eps)
    # Вторая матрица
    self.Q2 = np.zeros((self.nS,
self.nA))
    # Learning rate
    self.lr = lr
    # Коэффициент
дисконтирования
    self.gamma = gamma
    # Количество эпизодов
    self.num_episodes =
num_episodes
    # Постепенное
уменьшение eps
    self.eps_decay = 0.00005
    self.eps_threshold = 0.01

    def greedy(self, state):
        """
        <<Жадное>> текущее
действие
        Возвращает действие,
соответствующее
максимальному Q-значению
для состояния state
        """
        temp_q = self.Q[state] +
self.Q2[state]
        return np.argmax(temp_q)

    def print_q(self):
        print('Вывод Q-матриц для
алгоритма ', self.ALGO_NAME)
        print('Q1')
        print(self.Q)
        print('Q2')
        print(self.Q2)

    def learn(self):
        """
        Обучение на основе
алгоритма Double Q-Learning

```

```

'''
    self.episodes_reward = []
    # Цикл по эпизодам
    for ep in
tqdm(list(range(self.num_episode
s)))):
        # Начальное состояние
среды
        state =
self.get_state(self.env.reset())
        # Флаг штатного
завершения эпизода
        done = False
        # Флаг нештатного
завершения эпизода
        truncated = False
        # Суммарная награда по
эпизоду
        tot_rew = 0

        # По мере заполнения
Q-матрицы уменьшаем
вероятность случайного
выбора действия
        if self.eps >
self.eps_threshold:
            self.eps -=
self.eps_decay

        # Проигрывание одного
эпизода до финального
состояния
        while not (done or
truncated):

            # Выбор действия
            # В SARSA
следующее действие
выбиралось после шага в среде
            action =
self.make_action(state)

```

```

        # Выполняем шаг в
среде
        next_state, rew, done,
truncated, _ =
self.env.step(action)

        if np.random.rand() <
0.5:
            # Обновление
первой таблицы
            self.Q[state][action]
= self.Q[state][action] + self.lr * \
                (rew
+ self.gamma *
self.Q2[next_state][np.argmax(se
lf.Q[next_state])] -

self.Q[state][action])
            else:
                # Обновление
второй таблицы
                self.Q2[state][action]
= self.Q2[state][action] + self.lr *
\
                    (rew
+ self.gamma *
self.Q[next_state][np.argmax(self
.Q2[next_state])] -

self.Q2[state][action])

            # Следующее
состояние считаем текущим
            state = next_state
            # Суммарная награда
за эпизод
            tot_rew += rew
            if (done or truncated):

self.episodes_reward.append(tot_
rew)

```

```

def play_agent(agent):
    """
    Проигрывание сессии для
    обученного агента
    """
    env2 =
gym.make('FrozenLake-v1',
render_mode='human')
    state = env2.reset()[0]
    done = False
    while not done:
        action = agent.greedy(state)
        next_state, reward,
terminated, truncated, _ =
env2.step(action)
        env2.render()
        state = next_state
        if terminated or truncated:
            done = True

```

```

def run_sarsa():
    env = gym.make('FrozenLake-
v1')
    agent = SARSA_Agent(env)
    agent.learn()
    agent.print_q()
    agent.draw_episodes_reward()
    play_agent(agent)

```

```

def run_q_learning():
    env = gym.make('FrozenLake-
v1')
    agent = QLearning_Agent(env)
    agent.learn()
    agent.print_q()
    agent.draw_episodes_reward()
    play_agent(agent)

```

```
def run_double_q_learning():
    env = gym.make('FrozenLake-
v1')
    agent =
DoubleQLearning_Agent(env)
    agent.learn()
    agent.print_q()
    agent.draw_episodes_reward()
    play_agent(agent)
```

```
def main():
    # run_sarsa()
    # run_q_learning()
    run_double_q_learning()
```

```
main()
# if __name__ == 'lab5':
#     main()
```