

Experts

Introduction

Imitation Learning의 알고리즘들을 모두 일종의 전문가로부터 학습한다. 많은 경우 전문가는 소프트웨어 그 자체이다. imitation library는 stable-baselines3 강화학습 library를 사용하여 훈련된 전문가를 기본적으로 사용한다.

BC와 Dagger는 전문가 정책으로부터 학습할 수 있으며, AIRL, GAIL의 command line interface를 통해 전문가를 지정하여 샘플 데모를 수행할 수 있다.

First Steps tutorial stable-baselines3라이브러리를 사용하여 전문가 정책을 훈련한 다음 BC를 사용하여 해당 동작을 모방한다. (성능 상의 이유로 사전 훈련된 정책을 load할 수도 있다.)

Loading a policy from a file

```
import numpy as np
from imitation.policies.serialize import load_policy
from imitation.util import util

venv = util.make_vec_env("your-env", n_envs=4, rng=np.random.default_rng())
local_policy = load_policy("ppo", venv, path="path/to/model.zip")
```

policy를 load하려면, policy type으로 PPO, SAC를 사용

Loading a policy from HuggingFace

```

import numpy as np
from imitation.policies.serialize import load_policy
from imitation.util import util

venv = util.make_vec_env("your-env", n_envs=4, rng=np.random.default_rng())
remote_policy = load_policy(
    "ppo-huggingface",
    organization="your-org",
    env_name="your-env",
    venv=venv,
)

```