

Trabajo Práctico Final: Reinforcement Learning

Inteligencia Artificial para Robots - CEIA

11 de octubre de 2021

1. Descripción

En este TP se aplicarán algoritmos de RL para entrenar un [BipedalWalker](#) Robot, del Gym de Open AI.

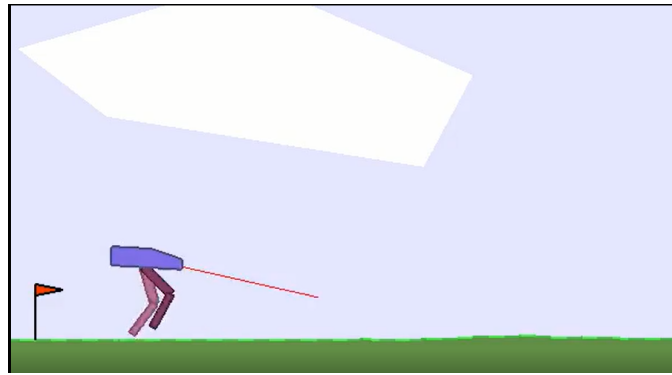


Figura 1: BipedalWalker

2. Problema a resolver

Elegir un algoritmo de Policy Optimization y otro de Q-Learning para entrenar el BipedalWalker. Analizar y comparar los resultados de cada algoritmo.