

人工智能原理与技术 实验 4

姓名:_____高茂航_____

学号:_____PB22061161_____

日期:_____2024.7.6____

1 Torch 配置

NVID:	IA-SMI	531.14							
	Name Temp	Perf		C/WDDM age/Cap	Bus-Id	Memor	Disp.A y-Usage	İ	Uncorr. EC Compute M MIG M
	NVIDI/ 40C	A GeForce PØ	RTX 3050 L	WDDM	0000000	0:01:0	0.0 Off	 0% 	N/
Proce	 esses:							· 	
	GI ID		PID Type	Proces	s name				GPU Memor Usage

```
PS F:\Desktop\Learning\Computer\Al\Al-Homework\Lab4 - Project> python
Python 3.9.18 (main, Sep 11 2023, 14:99:26) [MSC v.1916 64 bit (AMD64)] on win32
Type "help", "copyright", "credits" or "license" for more information.
>>> import torch
>>> if torch.cuda.is_available():
... print("current device: cuda.")
... else:
... print("CUDA is not available.")
...
current device: cuda.
```

2 实验原理

2.1 二元零和马尔可夫博弈

一个涉及两个玩家在一系列状态中进行决策的过程,其中每个玩家的目标是最大化自己的累计奖励(或最小化对方的累计奖励),而这个过程的状态转移遵循马尔可夫性质。在每个状态,玩家需要基于当前的信息选择最优策略,而这个选择会影响到游戏的下一个状态和玩家的即时奖励。由于是零和博弈,一个玩家的收益等于另一个玩家的损失,使得这种博弈具有高度的竞争性。

2.2 Naive Self Play

让 AI 与其自身的副本进行对战,通过这种方式根据自身经验不断学习适应并调整,以 提高其性能。该方法较为简单直接,如果要避免不收敛等问题,需要采取更复杂的算法。

2.3 Actor-Critic

这种方法旨在通过同时学习一个策略(即 Actor)和一个值函数(即 Critic)来平衡探索和利用,从而提高学习效率和性能。Actor 根据当前策略选择动作,并执行该动作。Critic 评估执行动作后的结果,即计算实际回报与预期回报之间的差异(TD 误差)。接着使用 TD 误差来更新 Critic 的值函数参数,使其预测更加准确。最后根据 Critic 提供的反馈(TD 误差),更新 Actor 的策略参数,以便在未来选择更好的动作。

- 3 constrained policy 的解决思路
- 4 optimize 函数中 3 个 bug 的的解决方案
 - 5 其他 bug 及解决方案
 - 6 难以理解的点及解释
 - 7 loss 和 entropy 曲线分析

8

9

10 课程反馈