Tutorial Deepracer-for-cloud

1 - Conexão com servidor

Obs.: Se a solução está sendo executada localmente, essa seção pode ser desconsiderada.

Obs2.: O Inteli possui um servidor chamado Shrek2 e ele será o alvo da nossa conexão. Sendo assim, as instruções indicadas funcionaram apenas nesse host.

Para iniciar a conexão com o servidor, existe a necessidade de que o sistema local possui o OpenSSH instalado. Devido o fato de que esse software é bastante comum nas distribuições dos sistemas operacionais mais famosos, o seu guia de instalação não será contemplado nesse documento. Para mais informações, acesse: https://www.openssh.com/

Com o OpenSSH instalado, a conexão será iniciada com o seguinte comando: ssh deepracer@shrek2.inteli.local. Esse comando deve ser executado em um emulador de terminal e a máquina local precisará estar dento da rede interna da faculdade. Logo após isso, o programa irá solicitar senha do usuário "deepracer". Por fins de segurança, essa senha também não será fornecida nesse documento.

Por fim, a interface do terminal do servidor estará visível no emulador de terminal e ela será utilizada para rodar os comandos nas seções seguintes.

2 - Iniciando o Deepracer-for-cloud usando a pista padrão

Para iniciar o deepracer-for-cloud na pista padrão, é necessário ter como parâmetro um número de um grupo. Cada grupo possui a sua própria série de arquivos para realizar o seu treinamento. Como exemplo, os arquivos do grupo 3 serão utilizados.

Como cada grupo possui um nome de arquivo diferente e o deepracer-for-cloud possui

uma nomenclatura padrão, a criação de soft links será necessária para dar prosseguimento com o treino. O comando para fazer esses links é: cd ~/deepracer-for-cloud && ln -s run3.env run.env && ln -s system3.env system.env && ln -s custom_files3 custom_files. O "3" simboliza o número do grupo que está sendo utilizado.

Com os links devidamente criados, o próximo passo é executar o script "activate.sh" no shell que está sendo utilizado. Para isso, deve-se rodar o comando cd ~/deepracer-for-cloud && source bin/activate.sh, isso fará com que os próximos comandos de atalho sejam reconhecidos pelo shell.

Com o shell apropriadamente ajustado. As configurações do ambiente devem ser atualizadas para que o treinamento ocorra da maneira adequada. Para isso, o comando cd ~/deepracer-for-cloud && dr-update && dr-update-env && dr-upload-custom-files deve ser executado.

Depois da atualização dos arquivos, a única instrução restante é o dr-start-training -w, que iniciará um treino do zero na sessão de terminal que está sendo utilizada.

Para finalizar um treino, basta executar o comando dr-stop-training

Obs3.: Rodar o comando de inicio de treino com a flag '-w' irá reiniciar todo o aprendizado do carrinho. Antes de executá-lo, é recomendado que todos os arquivos de resultado (cobertos em uma seção posterior do documento) sejam devidamente armazenados em outro local.

Obs4.: Para visualizar o treinamento em uma interface gráfica, uma ponte deve ser feita durante a conexão SSH. Para isso, é necessário voltar para uma sessão de terminal na máquina host e conectar com o servidor com o seguinte comando: ssh -L <PORTA_LOCAL>:localhost:<PORTA_REMOTA> deepracer@shrek2.inteli.local, substituindo a porta da interface gráfica do grupo. Quando o treino está em andamento, é possível rodar o comando dr-start-viewer, que mostrará as instruções na tela para abrir a visualização. Para finalizar a visualização, é necessário usar o comando dr-stop-viewer.

Obs5.: Para conseguir dar prosseguimento com o mesmo treinamento após a troca de parâmetros, é possível resumir o treino após um update usando dr-increment-

training && dr-start-training.

3 - Alteração da pista

Para alterar a pista do simulador para o ambiente do Inteli, foi primeiramente necessário fazer a modificação da imagem do deepracer-simapp. Para fins de objetividade, esse procedimento não será descrito nesse documento. Após todo esse processo, foi modificada a variável DR_SIMAPP_SOURCE no arquivo "system3.env" com a imagem docker customizada e a variável DR_WORLD_NAME no arquivo "run3.env" para o nome da nova pista. Depois dessas alterações, o comando de update cd ~/deepracer-for-cloud && dr-update && dr-update-env && dr-upload-custom-files foi executado para alterar o ambiente de execução do simulador.

4 - Alteração de hiper parâmetros e função de recompensa

Para fazer ajustes no hiper parâmetros do treino ou na função de recompensa, dois arquivos que devem ser alterados, respectivamente, são o "hyperparameter.json" e o "reward_function.py". O algoritmo de treino também pode ser alterado no arquivo "model_metadata.json".

5 - Avaliação do treinamento

Após parar o treinamento, é possível compilar todos os resultados e o agente resultante usando o comando dr-start-evaluation. Todos os arquivos resultantes poderão ser encontrados no bucket minio do setup.

6 - Demonstração

Caso tenham ocorrido questionamentos durante a leitura do documento. Existe um vídeo demonstrativo no repositório

