به نام خدا



مبانی و کاربردهای هوش مصنوعی (پاییز ۱۴۰۱)

گزارش پروژه - فاز سوم

استاد درس:

دکتر جوانمردی

نام دانشجو:

محمدجواد رضوانيان

فاز سوم، یادگیری تقویتی

1. پاسخ سوال ۱، تکرار ارزش

در این مرحله قصد داریم که با استفاده از مقادیر ارزش بدست آمده در گامها و حالات قبلی، مقادیر حالات بعدی را در آینده بروزرسانی کنیم. برای انجام این کار از تابع ()getStates استفاده میکنیم؛ این تابع تمام حالات محیط را بر می گرداند. تابع getPossibleAction(state) با دریافت یک حالت می تواند تمام اقدامات ممکن را برای حالت مورد نظر بر گرداند. تابع getQValue(state, action) یک مقدار PValue یک مقدار جایزه می گرداند. در حقیقت سیاست بدست آمده در قدم k ام، مقدار جایزه مورد انتظار برای قدم k را به ما خواهد گفت.

۱.۱ بررسی کد

ما در حقیقت باید توابع (computeQValueFromValues) ،runValueIteration و computeQvalueFromValues و computeActionsFromValues و computeActionsFromValues()

```
def runValueIteration(self):
        "*** YOUR CODE HERE ***"
       for state in self.mdp.getStates(): #get all the states
            self.values[state] = 0.0
       for i in range(self.iterations): #run for these many iterations
            next_values = self.values.copy() #copy back the old values
            for state in self.mdp.getStates():
               state_values = util.Counter() #values for actions of this state
               for action in self.mdp.getPossibleActions(state):
                    state_values[action] = self.getQValue(state, action)
               next_values[state] = state_values[state_values.argMax()] #update for each state
            self.values = next_values.copy() #copy back the new values
   def computeQValueFromValues(self, state, action):
         Compute the Q-value of action in state from the
         value function stored in self.values.
        "*** YOUR CODE HERE ***"
       transition_probs = self.mdp.getTransitionStatesAndProbs(state, action)
       QValue = 0.0
        for transition in transition_probs:
           Tstate, prob = transition
            QValue += prob * (self.mdp.getReward(state, action, Tstate) + self.discount *
self.getValue(Tstate))
       return QValue
       util.raiseNotDefined()
   def computeActionFromValues(self, state):
```

```
The policy is the best action in the given state
according to the values currently stored in self.values.

You may break ties any way you see fit. Note that if
there are no legal actions, which is the case at the
terminal state, you should return None.

"""

"*** YOUR CODE HERE ***"

if (self.mdp.isTerminal(state)):
    return None
else:
    QValues = util.Counter()
    actions = self.mdp.getPossibleActions(state)
    for action in actions:
        QValues[action] = self.computeQValueFromValues(state, action)

return QValues.argMax()

util.raiseNotDefined()
```

همانطور که مشاهده میکنید، در توابع بالا قبل از رسیدن به util.raiseNotDefined() تابع به return رسیده و امید داریم که برنامه با این خطا مواجه نشود.

در تابع ()computeActionFromValues برای برگرداندن مقدار Values از تابع ()argmax استفاده شده است.

۲.۱ خروجیهای آزمایش

خروجی کد مربوطه با استفاده از دستور داده شده به صورت زیر خواهد بود:

python autograder.py -q q\

همانطور که مشاهده می کنید، عامل ما نمزه ۴ از ۴ را برای این سوال کسب کرده است.

۲. بررسی گذر از یل

برای بهینه سازی این مسئله، با انجام آزمایشات متعدد (به این صورت که مقدار answerNoise را هر دفعه تقسیم بر ۲ می کنیم تا کم شود و به مقدار مطلوب ما برسد) می توانیم مقدار تقریبی ۲۰۰۰۲۵ یا حتی برای اطمینان بیشتر مقدار مقدار ۱۲۵ را در آن قرار دهیم. (راستش نمی خواستم که مقدار تخفیف را دستکاری کنم و با یک سرچ در اینترنت دیدم که می شود با این راه سریع تر به مقدار بهینه نزدیک شد)

علت اصلی هم این است که عامل ما باید یک مقدار نزدیک صفر برای noise داشته باشد تا بتواند به سیاست مناسب خود برسد.

۱.۲ بررسی کد

همانطور که گفته شد، مقدار answerNoise را به مقدار ۰.۰۰۱۲۵ کاهش میدهیم تا به پاسخ مورد نظر نزدیک شویم:

```
def question2():
    answerDiscount = 0.9
    answerNoise = 0.00125
    return answerDiscount, answerNoise
```

۲.۲ خروجي

خروجی قطعه کد ما بعد از اجرای دستور آمده در دستور کار به صورت زیر خواهد بود:

python autograder.py -q q

٣. ساست ها

در اینجا باید مقادیر سه گانهی تخفیف، نویز و جایزه زندگی را به گونهای تغییر دهیم که:

- خروجی نزدیک را ترجیح دهد و رسیک صخره را بپذیرد.
- خروجی نزدیک را ترجیح دهد اما از صخره اجتناب کند.
 - خروجی دور را ترجیح دهد و ریسک صخره را بپذیرد.
 - خروجی دور را ترجیح دهد اما از صخره اجتناب کند.
 - از همه چیز اجتناب کند.

1.4 بررسي کد

باید ۵ تابع از فایل analysis.py را تغییر داد تا به خروجی مورد نظر رسید:

```
def question3a():
    answerDiscount = 0.2
    answerNoise = 0.0
    answerLivingReward = 0.0
   return answerDiscount, answerNoise, answerLivingReward
def question3b():
   answerDiscount = 0.25
    answerNoise = 0.2
    answerLivingReward = 0.0
    return answerDiscount, answerNoise, answerLivingReward
def question3c():
    answerDiscount = 0.9
    answerNoise = 0.0
    answerLivingReward = 0.0
    return answerDiscount, answerNoise, answerLivingReward
def question3d():
    answerDiscount = 0.9
    answerNoise = 0.2
    answerLivingReward = 0.0
    return answerDiscount, answerNoise, answerLivingReward
def question3e():
    answerDiscount = 0.9
    answerNoise = 0.2
    answerLivingReward = 1.0
   return answerDiscount, answerNoise, answerLivingReward
```

همانطور که مشاهده میکنید، برای اینکه عامل ما از صخره اجتناب کند، مقدار answerNoise را باید زیاد کرد (۰ یا ۰.۲) و برای اینکه عامل ما نزدیک ترین خروجی را ترجیح دهد، باید مقدار تخفیف در نظر گرفته شده را کم کرد (فاصله آن را از ۱ زیاد

کرد تا اینکه عامل ما بتواند مقدار نزدیک را انتخاب کند) اگر مقدار تخفیف عددی بین ۰ تا ۱ باشد، هر چه این مقدار بزرگ تر باشد، آن وقت عامل ما به خروجی دورتر را انتخاب می کند.

۲.۳ خروجي

خروجی پروژه ما به صورت زیر خواهد بود:

python autograder.py -q q*

همانطور که مشاهده می کنید عامل ما توانسته است که تمام ۵ تست را پاس کند.

4. تكرار ارزش ناهمزمان

در این روش، به جای اینکه به صورت دستهای بروزرسانی ها انجام شود، فقط یک حالت را بروزرسانی میکنیم.

1.4 بررسي كد

برای پیاده سازی این قسمت، باید تنها متد درون آن را پیاده سازی کرد چون به صورت بازگشتی دوباره به آن ارجاع داده میشود:

```
def runValueIteration(self):
    "*** YOUR CODE HERE ***"
    self.values = collections.defaultdict(float)
    states = self.mdp.getStates()
    for state in states:
        self.values[state] = 0

    "*** YOUR CODE HERE ***"
    statesSize = len(states)

for i in range(self.iterations):
    state = states[i % statesSize]

    if not self.mdp.isTerminal(state):
        A = self.computeActionFromValues(state)
        Q = self.computeQValueFromValues(state, A)
        self.values[state] = Q
```

در متد بالا در ابتدا یک ValueIterationAgent گرفته میشود و سپس به صورت بازگشتی سازنده آن صدا زده میشود. سپس مقادیر آن از مجموعه کلاس دیکشنری مقادیر اولیه خوانده میشود و سپس از آن به عنوان یک آرایه برای بروزرسانی استفاده میشود. حالا باید تمام حالت های ممکن را نیز به همین روش نگهداری کرد و با این حالات و مقادیر، یک آرایه با مقادیر صفر ایجاد کرد.

حالا به تعداد عملیات iteration که میتوانیم انجام دهیم، مقدار حالت را بروزرسانی میکنیم. حالا اگه حالت ما ترمینال نبود، اقدام مناسب را انتخاب کرده و سیس مقدار QValue را برای آن قرار میدهیم.

۲.۴ خروجي

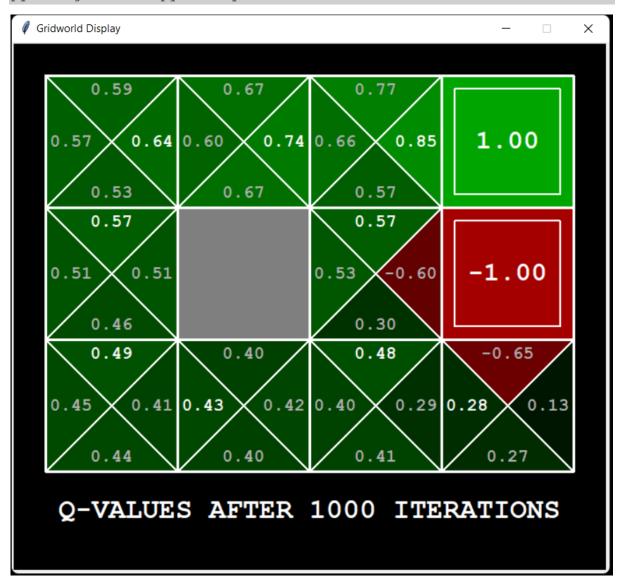
خروجی ما بعد از اجرای دستور آمده در دستورکار، به صورت زیر است:

python autograder.py -q q

```
P3 python autograder.py -q 4
D:\Projects\Python\Pacama \mort\Path\Pathata\pacama \mort\Pathata\pacama \mort\Pathataa\pacama \mort\Pathataa\pacama \mort\Pathataa\pacama \mort\Pat
```

حالا اگر محیط شبیه سازی را اجرا کنیم، میبینیم که خروجی به صورت زیر است:

python gridworld.py -a asynchvalue -i \... -k \.



گزارش خروجی به صورت زیر است:

EPISODE 10 COMPLETE: RETURN WAS 0.43046721000000016

AVERAGE RETURNS FROM START STATE: 0.4954329198000001

۵. تکرار ارزش اولویت بندی شده

1.4 بررسی کد

کد پیادهسازی تابع مورد نظر به صورت زیر است:

```
def runValueIteration(self):
   "*** YOUR CODE HERE ***"
   mdp = self.mdp
   values = self.values
   discount = self.discount
   iterations = self.iterations
   theta = self.theta
   states = mdp.getStates()
   predecessors = {} # dict
   for state in states:
     predecessors[state] = set()
   pq = util.PriorityQueue()
   for state in states:
     Q_s = util.Counter()
     for action in mdp.getPossibleActions(state):
       # assigning predecessors
       T = mdp.getTransitionStatesAndProbs(state, action)
       for (nextState, prob) in T:
         if prob != 0:
           predecessors[nextState].add(state)
       # computing Q values for determining diff's for the pq
       Q_s[action] = self.computeQValueFromValues(state, action)
     if not mdp.isTerminal(state): # means: if non terminal state
       maxQ_s = Q_s[Q_s.argMax()]
       diff = abs(values[state] - maxQ_s)
       pq.update(state, -diff)
    for i in range(iterations):
     if pq.isEmpty():
     state = pq.pop()
```

```
if not mdp.isTerminal(state):
    Q_s = util.Counter()
    for action in mdp.getPossibleActions(state):
        Q_s[action] = self.computeQValueFromValues(state, action)

values[state] = Q_s[Q_s.argMax()]

for p in predecessors[state]:
    Q_p = util.Counter()
    for action in mdp.getPossibleActions(p):
        # computing Q values for determining diff's for the pq
        Q_p[action] = self.computeQValueFromValues(p, action)

#if not mdp.isTerminal(state): # means: if non terminal state
    maxQ_p = Q_p[Q_p.argMax()]
    diff = abs(values[p] - maxQ_p)

if diff > theta:
    pq.update(p, -diff)
```

يبس

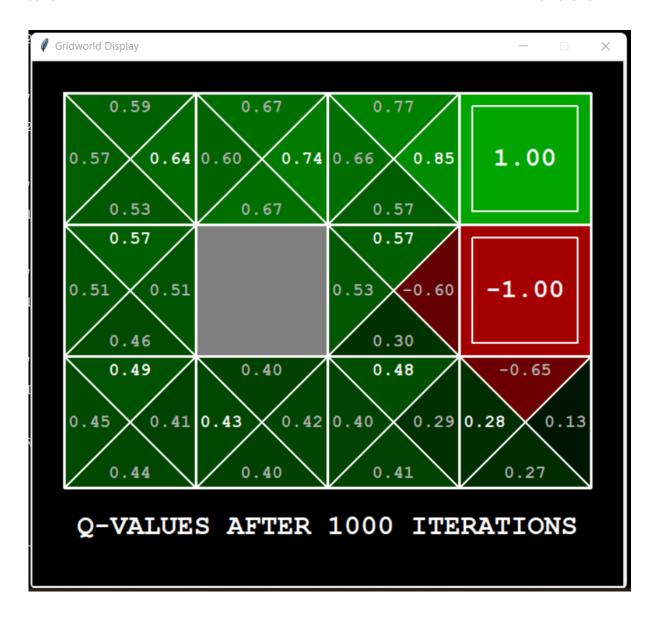
۲.۵ خروجی

خروجی کد ما با استفاده از دستور مذکور در دستور کار به صورت زیر است:

python autograder.py -q qo

وضعیت خروجی های ما:





۶ **یادگیری** 9

برای حل این قسمت فقط باید متد ()getAction را پیاده سازی کرد. برای اینکار باید از ()util.flipCoin استفاده کرد و مقدار epsilon را به آن پاس داد. (راستش فقط از همین نکات و راهنمایی هایی که در ابتدای متد نوشته شده استفاده کردم و هیچ ویژگی یا راه حل خاص دیگری را استفاده نکردم)

1.6 بررسی کد

```
def getAction(self, state):
     Compute the action to take in the current state. With
     probability self.epsilon, we should take a random action and
     take the best policy action otherwise. Note that if there are
     no legal actions, which is the case at the terminal state, you
     should choose None as the action.
     HINT: You might want to use util.flipCoin(prob)
     HINT: To pick randomly from a list, use random.choice(list)
   legalActions = self.getLegalActions(state)
   action = None
    "*** YOUR CODE HERE ***"
   if len(legalActions) == 0:
     return action
     boolean = util.flipCoin(self.epsilon)
     if boolean:
       action = random.choice(legalActions)
       action = self.computeActionFromQValues(state)
    return action
```

۲.۶ خروجي

```
P3 python autograder.py -q q7

D:\Projects\Python\Pacama World\P3\autograder.py:17: DeprecationWarning: the imp module is deprecated in favour of importlib and slated for removal in Python 3.12; see the emodule's documentation for alternative uses import imp

Starting on 1-21 at 22:16:13

Question q7

*** PASS: test_cases\q^7\l-tinygrid.test

*** PASS: test_cases\q^7\l-tinygrid-noisy.test

*** PASS: test_cases\q^7\l-tinygrid-noisy.test

*** PASS: test_cases\q^7\l-discountgrid.test

### Question q7: 2/2 ###

Finished at 22:16:14

Provisional grades

*** PASS: test_cases\q^7\l-discountgrid.test

**** PASS: test_cases\q^7\l-discountgrid.test
```

۸. بررسی دوباره عبور از یل

۱.۸ بررسی کد

راستش خسته شدم و تو اینترنت سرچ کردم دیدم که وقتی که ۵۰ بار عملیات عامل را تکرار کنیم متوجه میشویم که باید مقادیر ما بسیار زیاد و بزرگ باشند. پس بهترین راه حل برای این صورت مسئله، پاک کردن صورت مسئله است!

```
def question8():
    return 'NOT POSSIBLE'
    # If not possible, return 'NOT POSSIBLE'
```

۲.۸ خروجی

۹. یک من و یادگیری

1.9 بررسی کد

هیچ تغییری در کد ایجاد نکردم!!

۲.۹ خروجی

```
Average Score: 497.76
Scores: 495.8, 383.0, 583.8, 583.8, 499.8, 499.8, 583.8, 583.8, 583.8, 495.0, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 499.8, 499.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8, 583.8,
```

10. یادگیری تقریبی

1.10 بررسی کد

برای حل این مسئله، کافی است که دو متد ()getValue و ()update را کامل کنیم. متد اول وظیفه این را دارد که همان مقدار وزنها در ویژگی را برگرداند و متد دوم وظیفه بروزرسانی مقدار difference در فرمول مطرح شده در کلاس را دارد.

```
def getQValue(self, state, action):
    "*** YOUR CODE HERE ***"
    features = self.featExtractor.getFeatures(state,action)
    QValue = 0.0
    for feature in features:
        QValue += self.weights[feature] * features[feature]
    return QValue

def update(self, state, action, nextState, reward):
    "*** YOUR CODE HERE ***"
    QValue = 0
    difference = reward + (self.discount * self.getValue(nextState) - self.getQValue(state, action))
    features = self.featExtractor.getFeatures(state, action)
    for feature in features:
        self.weights[feature] += self.alpha * features[feature] * difference
```

۲.۱۰ خروجی

خروجی کد ما به صورت زیر است.