```
######## Ceci est une variante du fichier Milieu sans interface graphique (GUI =
 1
     Graphic User Interface)
 2
 3
     import random
 4
     import marshal , copy
 5
 6
 7
     taille = 10 #taille graphique, ici inutile
 8
     (x, y) = (20, 20) #taille de la grille
     actions = ["up", "down", "left", "right"]
9
10
11
     coordonnees = (0, y-1) #l'agent commence tout en bas à gauche
12
     score = 0
13
     restart = False
14
     walk_reward = -.05
15
     obstaclage=.15
16
17
     poubelle=[]
18
     coffre={}
     objets={}
19
20
21
     #position des murs
22
23
24
     def ecriture_obstacles(chemin, x, y, obstaclage): #permet d'enregistrer la liste
                                                                                                \Box
     d'obstacles dans un fichier pour une réutilisation future
         obstacles= [(random.randint(0,x-1),random.randint(0,y-1)) for mur in range(int(x*y*obstaclage))]
25
         fichier=open(chemin, "wb")
26
         marshal.dump(obstacles, fichier) #marshal.dump sert à enregistrer la variable
27
                                                                                                ı
         dans un fichier
         fichier.close()
28
29
30
     def lecture (chemin): #permet de retourner une variable contenue dans un fichier
31
         fichier=open(chemin, "rb")
32
33
34
         variable= marshal.load(fichier)
35
         return(variable)
36
37
38
     #ecriture_obstacles("stockage.txt", x, y, obstaclage)
39
     obstacles= copy.copy(lecture("stockage.txt"))
40
41
     #cases bonus/malus
     special = [(4, 1, "red", -1), (x-1, 0, "yellow", 1)]
42
43
     """bonus=10
44
45
     for k in range (3):
46
         special.append((random.randint(0,x-1),random.randint(0,y-1),"blue",bonus))
47
48
49
     print(special)
50
51
     def mouvement(dx, dy):
52
         global coordonnees, x, y, score, walk_reward, restart , coffre
53
         if restart == True:
54
              reinitialisation()
         new_x = coordonnees[0] + dx
55
56
         new_y = coordonnees[1] + dy
57
         score += walk_reward
58
         if (\text{new}_x \ge 0) and (\text{new}_x < x) and (\text{new}_y \ge 0) and (\text{new}_y < y) and not
59
         ((new_x, new_y) in obstacles): #on vérifie que le mouvement est possible
60
             coordonnees = (new_x , new_y)
         else:
61
              score -= .1 #sinon on décrémente tout de meme le score de l'agent pour
62
              avoir tenté une action inutile
63
```

/home/n0aaz/Bureau/Machine learning/code/Milieu\_nogui.py
Page 2 sur 2

mar. 05 juin 2018 00:42:14 CEST

```
for (i, j, c, w) in special:
   if new_x == i and new_y == j:
64
65
                   score -= walk_reward
66
67
                   score += w
                   if c== "yellow" or c=="red":
68
69
                       #for bonus in coffre:
70
                            #score+=10*int(coffre[bonus])
                       restart = True
#print("score=", score)
71
72
73
74
                   elif c== "blue":
75
                       coffre[i,j]=True
76
                       obstacles.append((i,j))
77
                   else:
                       poubelle.append((i,j,c,w))
78
79
                        obstacles.append(i,j)
80
                       special.remove((i,j,c,w))
81
                   return
82
     def reinitialisation(liste):
83
84
          global coordonnees, score, restart, coffre
85
          coordonnees = (0, y-1)
86
          liste.append(score)
          score = 0
87
88
          ###############
89
          coffre={}
          ################
90
          restart = False
91
          for tupls in poubelle:
92
93
                special.append(tupls)
94
                poubelle.remove(tupls)
95
96
     def etat_reinit():
97
          return restart
98
99
```

100