Zadanie 6 - Raport

Piotr Niedziałek

Czerwiec 2024

1 Wstęp

Celem laboratorium była implementacja algorytmu uczenia ze wzmocnieniem Q-Learningu oraz przeprowadzenie badań hiperparametrów. W badanym algorytmie agent aktualizuje wartości funkcji jakości dla par stan-akcja, odwiedzając kolejne stany i otrzymując za to odpowiednie nagrody. Agent wybiera najlepszą akcję zgodnie ze swoją aktualną wiedzą, lub poruszając się losowo. Prawdopodobieństwo z jakim agent będzie eksplorował lub eksploatował środowisko definiowane jest zgodnie ze strategia epsilon zachłanna lub Boltzmanna.

2 Implementacja

Zadanie zaimplementowano w pythonie. Skorzystano z bibliotek: gym, numpy, matplotlib, os, pandas. Struktura kodu:

- train_agent aktualizowanie wartości tablicy Q
- evaluate obliczanie średnich wartości nagrody i odchylenia standardowego dla 5 odpaleń algorytmu dla różnych ziaren
- plot results narysowanie średniej wartości nagrody w zależności od epizodu uczenia
- calculate_statistics obliczenie średniej wartości, odchylenia standardowego i ilości udanych prób dla 10 ostatnich epizodów
- główna pętla programu wyznaczanie wykresów, obliczenia dla kolejnych rodzajów i wartości hiperparametrów

3 Badania

Eksperymenty zostały przeprowadzone w środowisku "Frozen Lake" z biblioteki gym na planszy o wielkości 8 na 8 z włączonymi poślizgami. Badano hiperparametr α - współczynnik uczenia, ϵ - parametr eksploracji, γ - współczynnik dyskontowania, τ - parametr strategii Boltzmanna.

- α : [0.1, 0.3, 0.5, 0.7, 0.9]
- ϵ : [0.5, 0.7, 0.9, 0.95, 0.99]
- γ : [0.2, 0.4, 0.6, 0.8, 1.0]
- τ : [0.1, 0.5, 1.0, 2.0, 5.0]

4 Wyniki eksperymentów

| | param_name | param_value | ${\rm avg_last_10}$ | $std_dev_last_10$ | $successful_episodes$ |
|----|------------|-------------|-----------------------|----------------------|------------------------|
| 0 | alpha | 0.100000 | 0.860000 | 0.156205 | 10 |
| 1 | alpha | 0.300000 | 0.540000 | 0.180000 | 9 |
| 2 | alpha | 0.500000 | 0.740000 | 0.128062 | 10 |
| 3 | alpha | 0.700000 | 0.240000 | 0.080000 | 2 |
| 4 | alpha | 0.900000 | 0.120000 | 0.097980 | 0 |
| | | | | | |
| | param_name | param_value | avg_last_10 | $std_dev_last_10$ | successful_episodes |
| 10 | epsilon | 0.200000 | 0.760000 | 0.149666 | 10 |
| 11 | epsilon | 0.400000 | 0.660000 | 0.156205 | 10 |
| 12 | epsilon | 0.600000 | 0.740000 | 0.128062 | 10 |
| 13 | epsilon | 0.800000 | 0.620000 | 0.188680 | (|
| 14 | epsilon | 1.000000 | 0.780000 | 0.208806 | (|
| | | | | | |
| | param_name | param_value | avg_last_10 | std_dev_last_10 | successful_episodes |
| 5 | gamma | 0.500000 | 0.240000 | 0.120000 | 3 |
| 6 | gamma | 0.700000 | 0.720000 | 0.097980 | 10 |
| 7 | gamma | 0.900000 | 0.880000 | 0.132665 | 10 |
| 8 | gamma | 0.950000 | 0.580000 | 0.188680 | 9 |
| 9 | gamma | 0.990000 | 0.740000 | 0.128062 | 10 |

| | param_name | param_value | avg_last_10 | $std_dev_last_10$ | successful_episodes |
|----|------------|-------------|-----------------|----------------------|---------------------|
| 15 | tau | 0.100000 | 0.020000 | 0.060000 | 0 |
| 16 | tau | 0.500000 | 0.020000 | 0.060000 | 0 |
| 17 | tau | 1.000000 | 0.020000 | 0.060000 | 0 |
| 18 | tau | 2.000000 | 0.020000 | 0.060000 | 0 |
| 19 | tau | 5.000000 | 0.020000 | 0.060000 | 0 |

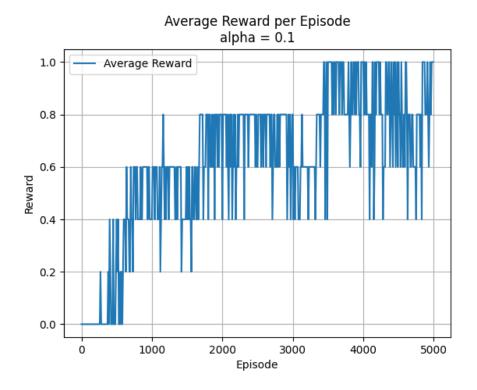


Figure 1: $\alpha = 0.2$

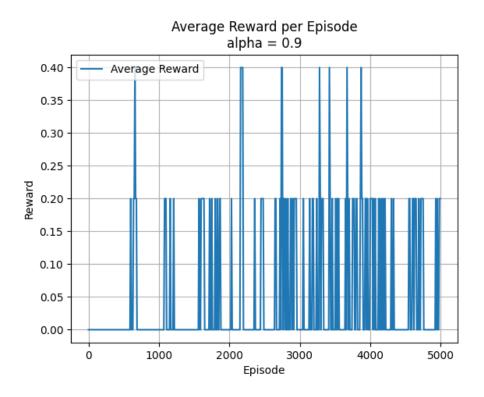


Figure 2: $\alpha = 0.9$

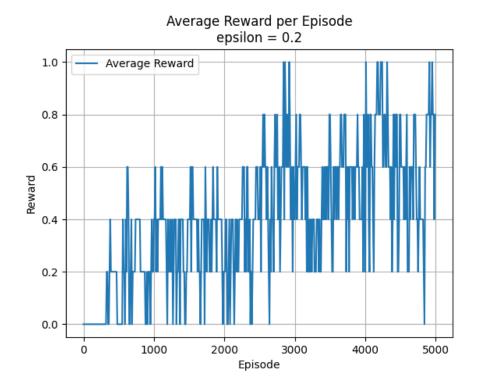


Figure 3: $\epsilon = 0.2$

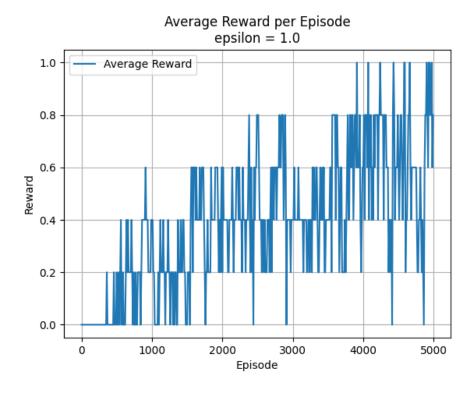


Figure 4: $\epsilon = 1$

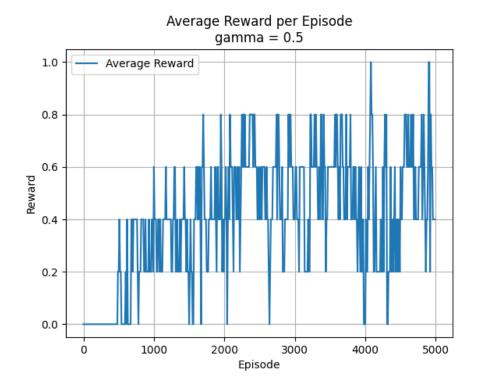


Figure 5: $\gamma = 0.5$

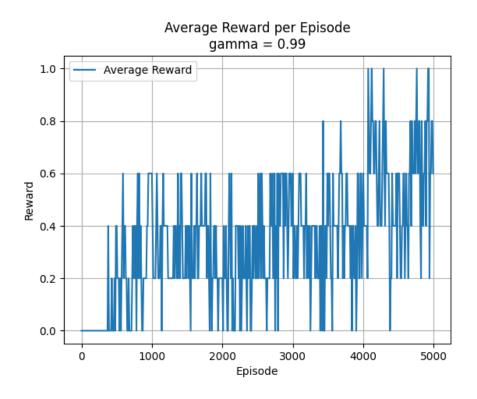


Figure 6: $\gamma = 0.99$

Average Reward per Episode tau = 0.1

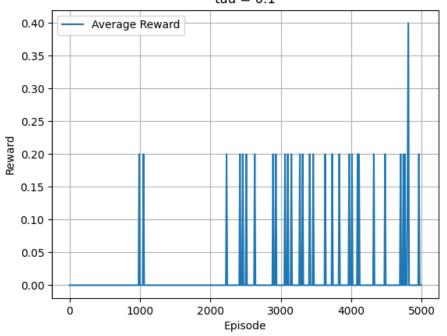


Figure 7: $\tau = 0.1$

Average Reward per Episode tau = 5.0

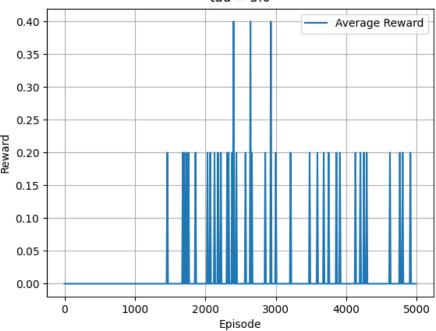


Figure 8: $\tau = 5.0$