<https://github.com/seungeunrho/minimalRL/blob/master/ddpg.py> minimalRL을 바탕으로

<https://github.com/yanpanlau/DDPG-Keras-Torcs> Keras 구현을 참고하여 DDPG for Keras를 만들어 본다.

의문점이 있다. Keras예시에서 Critic은 마지막 Q value를 action dimension만큼 뱉는다. 이건 원래 DQN에서 non-continuous한 action space를 다룰 때나 나왔던 방식 아닌가? frozen lake에서의 상하좌우, Cartpole에서의 좌우 등. 지금 우리가 하는 DDPG방식은 action과 state를 한꺼번에 집어넣어 Q value를 단 하나 구하는 방식으로 이해했는데, action dimension만큼 output dimension을 잡은 것은 실수인가 의도인가? 나는 일단 1개출력이 나오는 방식으로 해 보기로 하였다.

actornetwork 모듈과 criticnetwork모듈, replaybuffer모듈을 만든 뒤 gym\_torcs와 연동이 잘 되는지 간단한 테스트를 해보았고 잘 되었다.64by64해상도로 설정되어 있어서 메뉴 글자가 전혀 보이지 않아 화면을 키울 수가 없었는데, 해상도 설정을 조작하는 config 파일을 찾으려 고생하다 결국 유튜브로 메뉴 순서를 본 뒤 gui상에서 해결하였다.