

UCZENIE MASZYNOWE – LABORATORIUM 01

- W ramach tego laboratorium naszym zadaniem będzie dokończenie implementacji i przetestowanie na prostym problemie poniższego algorytmu (n-krokowego sterowania SARSA w wariacie poza-polityką)

```

Off-policy  $n$ -step Sarsa for estimating  $Q \approx q_*$  or  $q_\pi$ 

Input: an arbitrary behavior policy  $b$  such that  $b(a|s) > 0$ , for all  $s \in \mathcal{S}, a \in \mathcal{A}$ 
Initialize  $Q(s, a)$  arbitrarily, for all  $s \in \mathcal{S}, a \in \mathcal{A}$ 
Initialize  $\pi$  to be greedy with respect to  $Q$ , or as a fixed given policy
Algorithm parameters: step size  $\alpha \in (0, 1]$ , a positive integer  $n$ 
All store and access operations (for  $S_t, A_t$ , and  $R_t$ ) can take their index mod  $n + 1$ 

Loop for each episode:
  Initialize and store  $S_0 \neq \text{terminal}$ 
  Select and store an action  $A_0 \sim b(\cdot|S_0)$ 
   $T \leftarrow \infty$ 
  Loop for each step of episode,  $t = 0, 1, 2, \dots$ :
    If  $t < T$ , then:
      Take action  $A_t$ 
      Observe and store the next reward as  $R_{t+1}$  and the next state as  $S_{t+1}$ 
      If  $S_{t+1}$  is terminal, then:
         $T \leftarrow t + 1$ 
      else:
        Select and store an action  $A_{t+1} \sim b(\cdot|S_{t+1})$ 
     $\tau \leftarrow t - n + 1$  ( $\tau$  is the time whose estimate is being updated)
    If  $\tau \geq 0$ :
       $\rho \leftarrow \prod_{i=\tau+1}^{\min(\tau+n-1, T-1)} \frac{\pi(A_i|S_i)}{b(A_i|S_i)}$  ( $\rho_{\tau+1:t+n-1}$ )
       $G \leftarrow \sum_{i=\tau+1}^{\min(\tau+n, T)} \gamma^{i-\tau-1} R_i$ 
      If  $\tau + n < T$ , then:  $G \leftarrow G + \gamma^n Q(S_{\tau+n}, A_{\tau+n})$  ( $G_{\tau:\tau+n}$ )
       $Q(S_\tau, A_\tau) \leftarrow Q(S_\tau, A_\tau) + \alpha \rho [G - Q(S_\tau, A_\tau)]$ 
      If  $\pi$  is being learned, then ensure that  $\pi(\cdot|S_\tau)$  is greedy wrt  $Q$ 
    Until  $\tau = T - 1$ 
  
```

- Problem do rozwiązania to znalezienie sposobu na możliwie najszybszy przejazd po zadanym zakręcie.

- Zakręt specyfikowany jest jako wejściowa mapa, na której:
 - polo białe oznaczają miejsca dopuszczone do ruchu (asfalt);
 - polo zielone oznaczają linie startu;
 - polo czerwone oznaczają dopuszczalne pozycje końcowe.



- Każdy epizod zaczyna się w losowym polu startowym.
- Każda akcja skutkuje karą -1 (minęła jedna jednostka cennego czasu!).
- Wyjątkiem jest sytuacja, gdy na skutek akcji samochód znajdzie się w czerwonej strefie końcowej – wtedy kara wynosi 0 (nie ma jej).
- Stan samochodu charakteryzują cztery zmienne – jego położenie w osiach X i Y oraz prędkość w tych samych kierunkach.
- Każda akcja polega na zmianie jednej lub obu składowych prędkości o 1, 0 lub -1.
- Wynikowa prędkość nie może wynieść 0 w obu kierunkach (za wyjątkiem pozycji startowej).
- Prędkość w osi X musi zawierać się w zakresie [0, 3], zaś w osi Y w zakresie (-3, 3).
- Za każdym razem istnieje niewielkie prawdopodobieństwo, że układ sterowania zawiedzie i wybrana akcja nie odniesie skutku (nie zmieni się prędkość).
- Gdy samochód wyjedzie poza dozwolony obszar jego prędkość jest zerowana, a następnie zostaje on ponownie przeniesiony na losową pozycję startową.

- Załącznikiem do tej instrukcji jest paczka o następującej strukturze:
 - *problem.py* – zawiera klasy specyfikujące rozważany problem;
 - *solution.py* – zawiera klasę implementującą rozwiązanie (z lukami do uzupełnienia!);
 - *utils.py* – kilka pomocniczych funkcji do wizualizowania wyników;
 - *corners* – katalog zawierający specyfikacje zakrętów o rosnącym stopniu trudności (od *b* do *d*);
 - *plots* – katalog na wynikowe wizualizacje;
 - *requirements.txt* – specyfikacja wymaganych bibliotek.
- Co należy zrobić?
 - Uruchomić aplikację dla testowego losowego algorytmu i sprawdzić, czy wszystko działa.
 - Uzupełnić luki w kodzie właściwego rozwiązania (są oznaczone jako **TODO**).
 - Sprawdzić, czy algorytm uczy się przejazdu przez prosty zakręt „b”.
 - Jeżeli algorytm z sukcesem uczy się przejazdu przez „b”, to zwizualizować kilka przykładowych tras dla znalezionej optymalnej polityki. [Co trzeba w tym celu zmienić? Pamiętajmy o tym, że w trakcie uczenia się do wyboru akcji używana jest nieoptymalna polityka eksplorująca.]
 - Jeżeli odnieśliśmy sukces, to sprawdźmy działanie dla trudniejszego wariantu „c”.
 - W tym przypadku zbadajmy wpływ parametru α i liczby kroków n na wyniki, robiąc studium parametryczne podobne do tego poniżej.
 - Na koniec dla optymalnego zestawu parametrów odpalmy najtrudniejszy przypadek „d” i oceńmy wyniki (tu uczenie może już trwać dość długo!).

