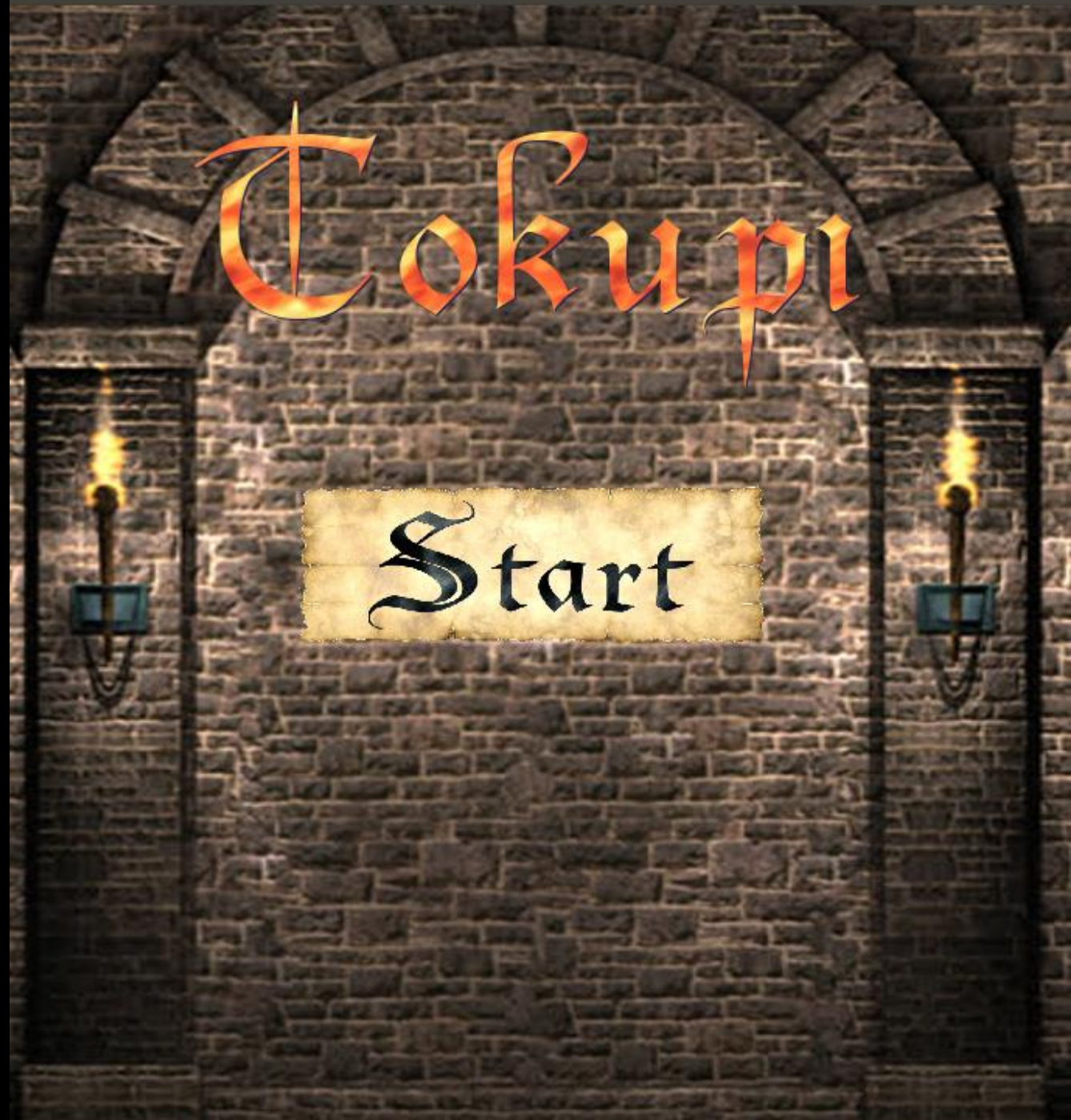


Projet de Majeure

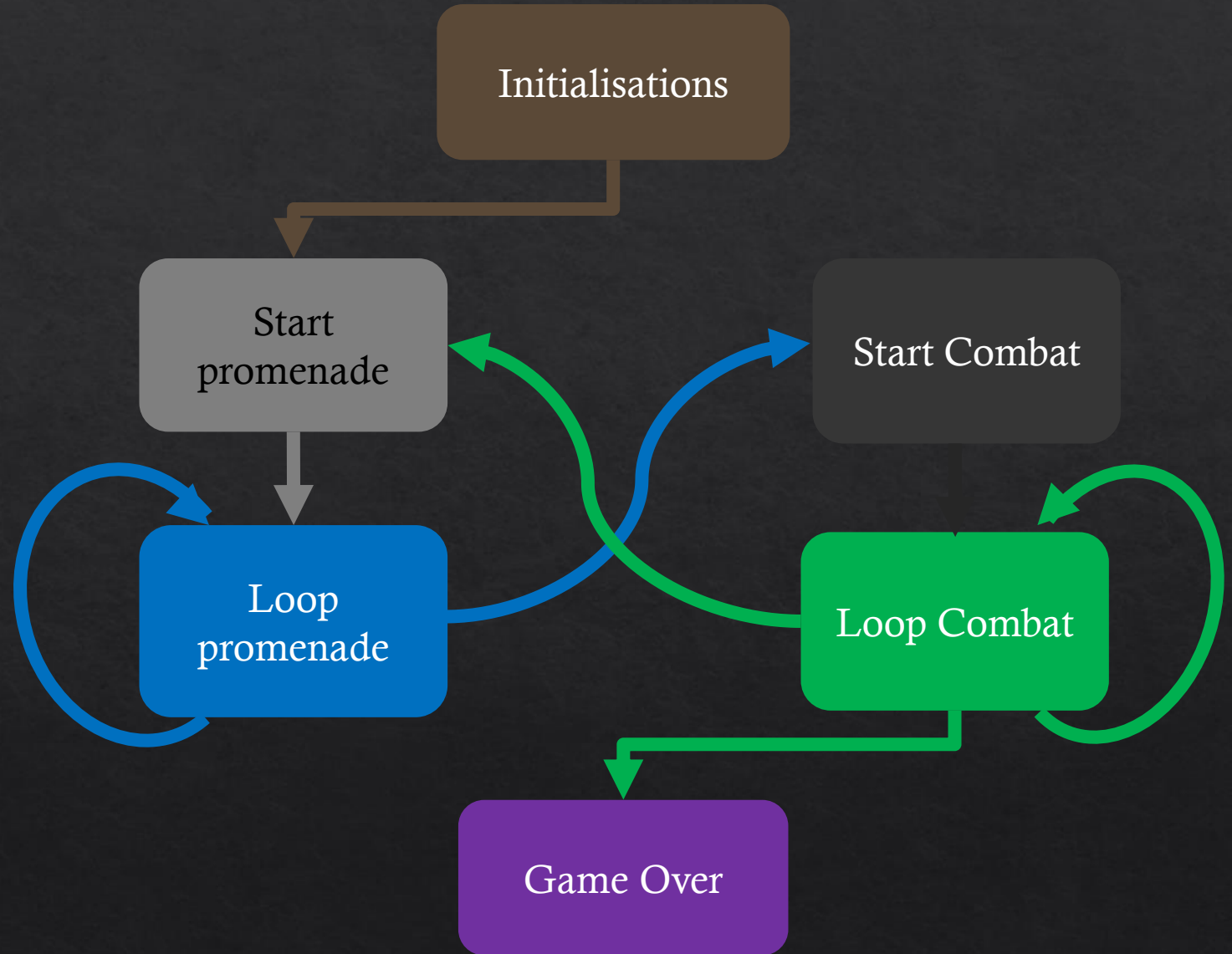
Dylan **TOSTI**

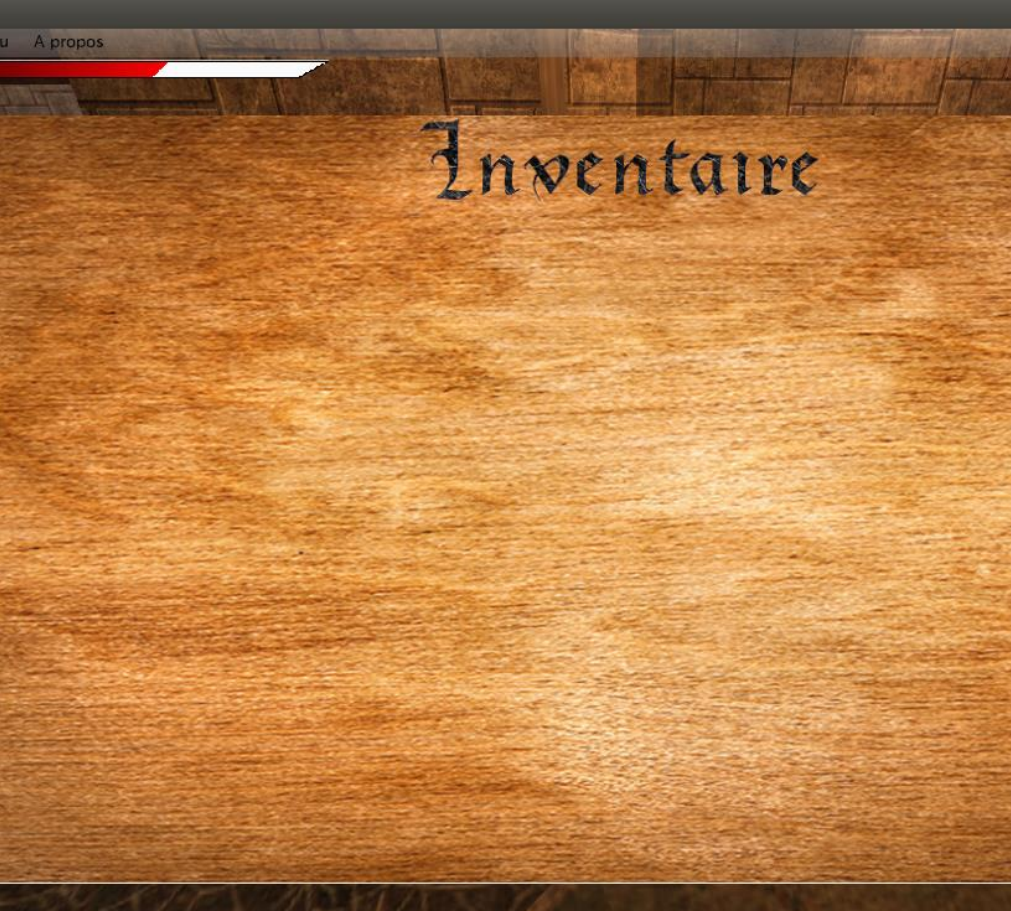
Cédric **KUASSIVI**

Pedro **FOLETTTO PIMENTA**

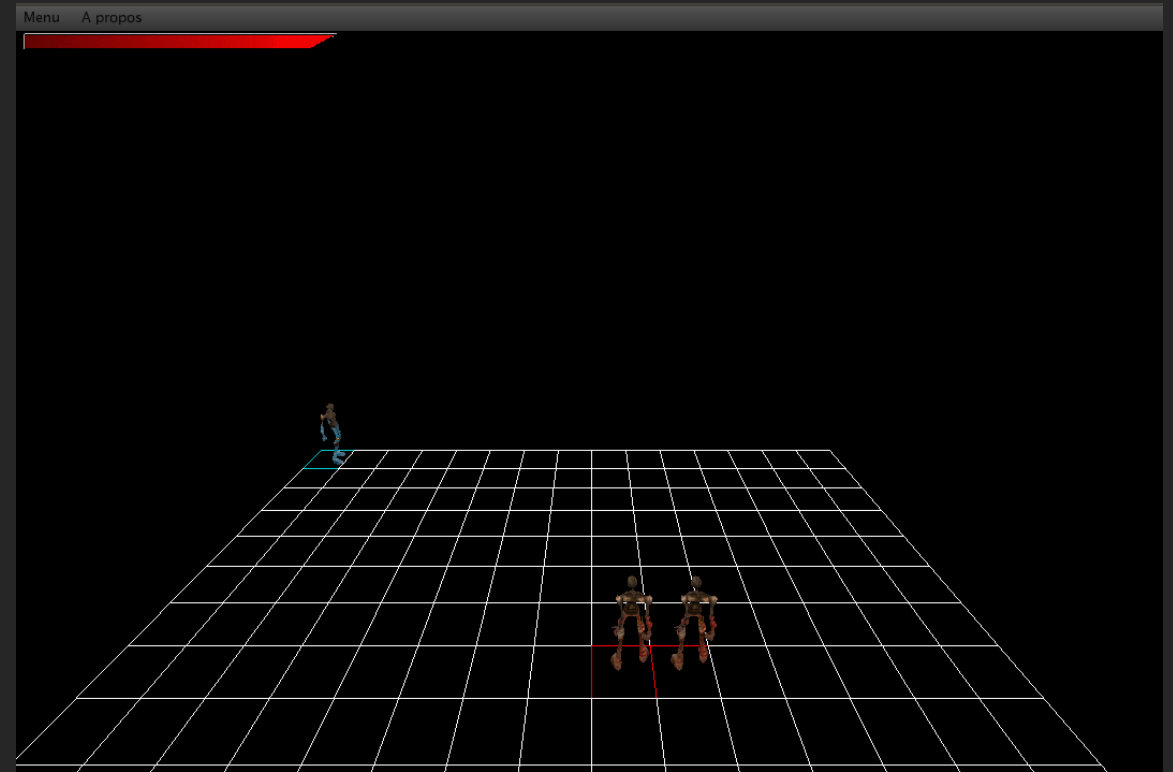
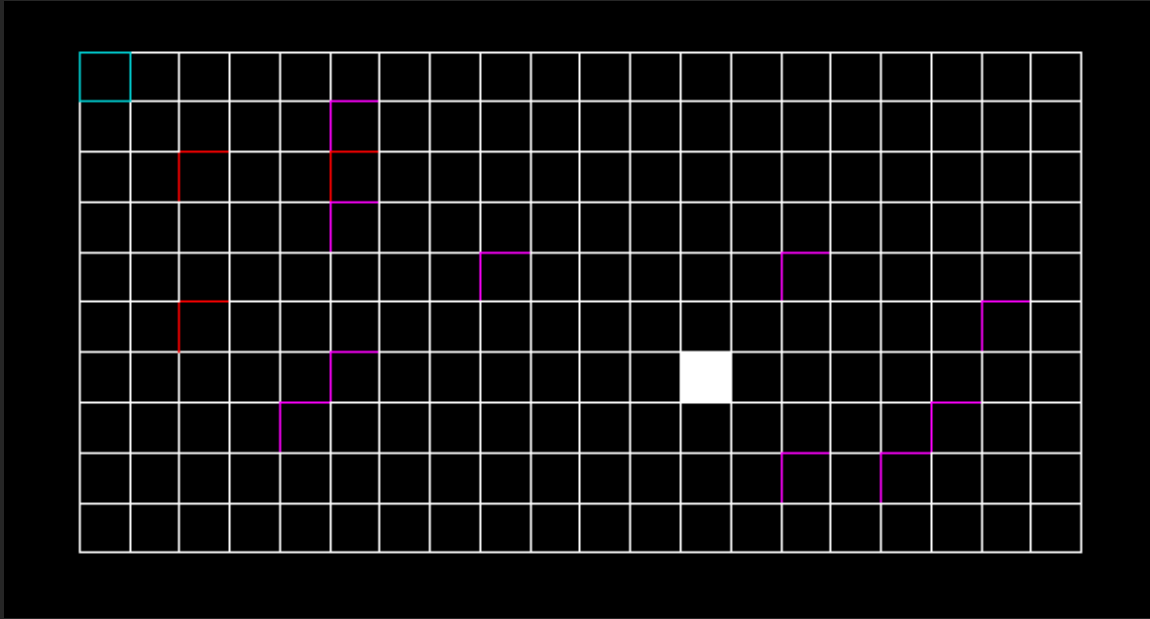


Architecture du code





Mode Jeu Libre



Mode Combat

Q-Learning avec une Q-table

$Q =$

	0	1	2	3	4	5
0	0	0	0	0	80	0
1	0	0	0	64	0	100
2	0	0	0	64	0	0
3	0	80	51	0	80	0
4	64	0	0	64	0	100
5	0	80	0	0	80	100



Q learning avec une Q-table

State	Action					
	0	1	2	3	4	5
0	-1	-1	-1	-1	0	-1
1	-1	-1	-1	0	-1	100
2	-1	-1	-1	0	-1	-1
3	-1	0	0	-1	0	-1
4	0	-1	-1	0	-1	100
5	-1	0	-1	-1	0	100

Objectif: apprendre quelle est la meilleure action à prendre dans chaque état (situation) possible.

Comment: un tableau où on calcule le maximum des récompenses futurs attendus, pour chaque état, pour chaque action.

États

Chaque état est un nombre entier calculé à partir de:

- Distance pour l'ennemi en X
- Distance pour l'ennemi en Y
- HP de l'ennemi
- HP de soi même

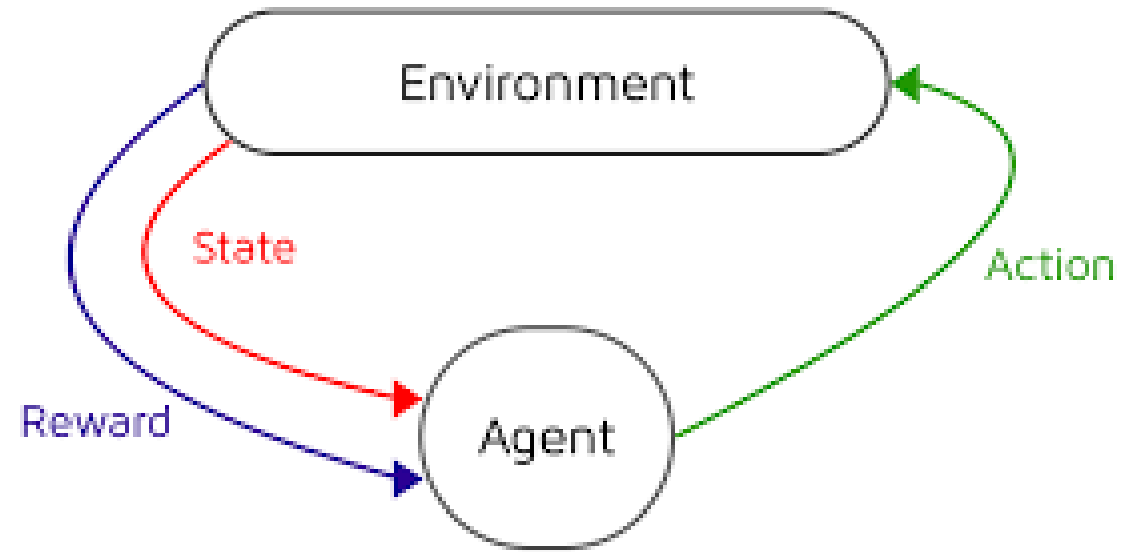
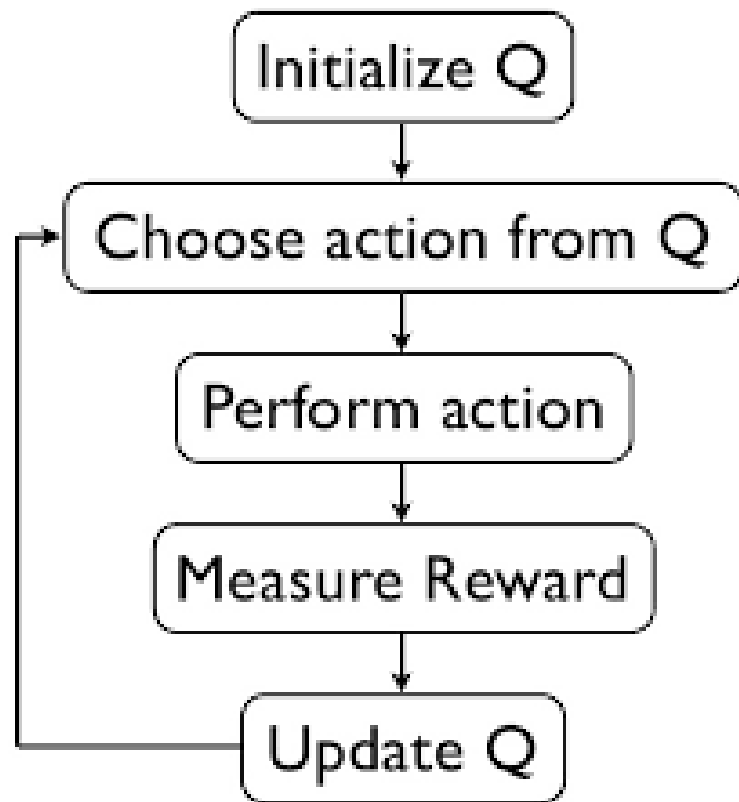
Nombre d'états au total: 100

Actions

- Se déplacer 1 case en haut
- Se déplacer 1 case en bas
- Se déplacer 1 case à gauche
- Se déplacer 1 case à droite
- Attaquer

Nombre d'actions au total: 5

Boucle d'entraînement



Optimisation du tableau


$$Q^{\pi}(s_t, a_t) = \underline{E}[R_{t+1} + \gamma R_{t+2} + \gamma^2 R_{t+3} + \dots | s_t, a_t]$$

Q-Values for the state
given a particular state

Expected discounted
cumulative reward

Given the state and action

Optimisation du tableau

$$Q^{\pi}(s_t, a_t) = \underline{E}[R_{t+1} + \gamma R_{t+2} + \gamma^2 R_{t+3} + \dots | s_t, a_t]$$


$$Q^{new}(s_t, a_t) \leftarrow (1 - \alpha) \cdot \underbrace{Q(s_t, a_t)}_{\text{old value}} + \underbrace{\alpha}_{\text{learning rate}} \cdot \overbrace{\left(\underbrace{r_t}_{\text{reward}} + \underbrace{\gamma}_{\text{discount factor}} \cdot \underbrace{\max_a Q(s_{t+1}, a)}_{\text{estimate of optimal future value}} \right)}^{\text{learned value}}$$

Merci pour votre attention !

Avez-vous des question ?