

Лабораторная №6

Андреев А.В. ИУ5-25М

Задание:

- На основе рассмотренных на лекции примеров реализуйте алгоритм DQN.
- В качестве среды можно использовать классические среды (в этом случае используется полносвязная архитектура нейронной сети).
- В качестве среды можно использовать игры Atari (в этом случае используется сверточная архитектура нейронной сети).
- В случае реализации среды на основе сверточной архитектуры нейронной сети +1 балл за экзамен.

In [3]:

```
! pip install gymnasium
import gymnasium as gym
import math
import random
import matplotlib.pyplot as plt
from collections import namedtuple, deque
import torch
import torch.nn as nn
import torch.optim as optim
import torch.nn.functional as F
```

Looking in indexes: <https://pypi.org/simple>, (<https://pypi.org/simple>,) <https://us-python.pkg.dev/colab-wheels/public/simple/> (<https://us-python.pkg.dev/colab-wheels/public/simple/>)

Collecting gymnasium

Downloading gymnasium-0.28.1-py3-none-any.whl (925 kB)

925.5/925.5 kB 18.7 MB/s eta

0:00:00

Requirement already satisfied: numpy>=1.21.0 in /usr/local/lib/python3.10/dist-packages (from gymnasium) (1.22.4)

Collecting jax-jumpy>=1.0.0 (from gymnasium)

Downloading jax_jumpy-1.0.0-py3-none-any.whl (20 kB)

Requirement already satisfied: cloudpickle>=1.2.0 in /usr/local/lib/python3.10/dist-packages (from gymnasium) (2.2.1)

Requirement already satisfied: typing-extensions>=4.3.0 in /usr/local/lib/python3.10/dist-packages (from gymnasium) (4.5.0)

Collecting farama-notifications>=0.0.1 (from gymnasium)

Downloading Farama_Notifications-0.0.4-py3-none-any.whl (2.5 kB)

Installing collected packages: farama-notifications, jax-jumpy, gymnasium

Successfully installed farama-notifications-0.0.4 gymnasium-0.28.1 jax-jumpy-1.0.0

In [9]:

```
!pip install pygame
```

```
import os
os.environ['SDL_VIDEODRIVER']='dummy'
import pygame
pygame.display.set_mode((640,480))
```

Looking in indexes: <https://pypi.org/simple>, (<https://pypi.org/simple>,) <https://us-python.pkg.dev/colab-wheels/public/simple/> (<https://us-python.pkg.dev/colab-wheels/public/simple/>)
Requirement already satisfied: pygame in /usr/local/lib/python3.10/dist-packages (2.3.0)

Out[9]:

```
<Surface(640x480x32 SW)>
```

In [4]:

```
# Название среды
CONST_ENV_NAME = 'Acrobot-v1'

# Использование GPU
CONST_DEVICE = torch.device('cuda' if torch.cuda.is_available() else 'cpu')

# Элемент ReplayMemory в форме именованного кортежа
Transition = namedtuple('Transition', ('state', 'action', 'next_state', 'reward'))
```

In [5]:

```
# Реализация техники Replay Memory
class ReplayMemory(object):
    def __init__(self, capacity):
        self.memory = deque([], maxlen=capacity)

    def push(self, *args):
        """
        Сохранение данных в ReplayMemory
        """

        self.memory.append(Transition(*args))

    def sample(self, batch_size):
        """
        Выборка случайных элементов размера batch_size
        """

        return random.sample(self.memory, batch_size)

    def __len__(self):
        return len(self.memory)
```

In [6]:

```
class DQN_Model(nn.Module):
    def __init__(self, n_observations, n_actions):
        """
        Инициализация топологии нейронной сети
        """

        super(DQN_Model, self).__init__()
        self.layer1 = nn.Linear(n_observations, 128)
        self.layer2 = nn.Linear(128, 64)
        self.layer3 = nn.Linear(64, n_actions)

    def forward(self, x):
        """
        Прямой проход
        Вызывается для одного элемента, чтобы определить следующее действие
        Или для batch во время процедуры оптимизации
        """

        x = F.relu(self.layer1(x))
        x = F.relu(self.layer2(x))
        return self.layer3(x)
```

In [7]:

```
class DQN_Agent:
    def __init__(
        self,
        env,
        BATCH_SIZE = 128,
        GAMMA = 0.99,
        EPS_START = 0.1,
        EPS_END = 0.5,
        EPS_DECAY = 1000,
        TAU = 0.005,
        LR = 0.0001,
    ):
        # Среда
        self.env = env
        # Размерности Q-модели
        self.n_actions = env.action_space.n
        state, _ = self.env.reset()
        self.n_observations = len(state)
        # Коэффициенты
        self.BATCH_SIZE = BATCH_SIZE
        self.GAMMA = GAMMA
        self.EPS_START = EPS_START
        self.EPS_END = EPS_END
        self.EPS_DECAY = EPS_DECAY
        self.TAU = TAU
        self.LR = LR

        # Модели
        # Основная модель
        self.policy_net = DQN_Model(self.n_observations, self.n_actions).to(CONST_DEVICE)

        # Вспомогательная модель, используется для стабилизации алгоритма
        # Обновление контролируется гиперпараметром TAU
        # Используется подход Double DQN
        self.target_net = DQN_Model(self.n_observations, self.n_actions).to(CONST_DEVICE)
        self.target_net.load_state_dict(self.policy_net.state_dict())

        # Оптимизатор
        self.optimizer = optim.AdamW(self.policy_net.parameters(), lr=self.LR, amsgrad=True)

        # Replay Memory
        self.memory = ReplayMemory(10000)

        # Количество шагов
        self.steps_done = 0

        # Длительность эпизодов
        self.episode_durations = []

    def select_action(self, state):
        """
        Выбор действия
        """

        sample = random.random()
        eps = self.EPS_END + (self.EPS_START - self.EPS_END) * math.exp(-1. * self.steps_done)
        self.steps_done += 1
        if sample > eps:
            with torch.no_grad():
```

```

        # Если вероятность больше eps
        # то выбирается действие, соответствующее максимальному Q-значению
        # t.max(1) возвращает максимальное значение колонки для каждой строки
        # [1] возвращает индекс максимального элемента
        return self.policy_net(state).max(1)[1].view(1, 1)
    else:
        # Если вероятность меньше eps
        # то выбирается случайное действие
        return torch.tensor([[self.env.action_space.sample()]], device=CONST_DEVICE, dtype=

def plot_durations(self, show_result=False):
    plt.figure(1)
    durations_t = torch.tensor(self.episode_durations, dtype=torch.float)
    if show_result:
        plt.title('Результат')
    else:
        plt.clf()
        plt.title('Обучение')
        plt.xlabel('Эпизод')
        plt.ylabel('Количество шагов в эпизоде')
        plt.plot(durations_t.numpy())
        plt.pause(0.001) # пауза

def optimize_model(self):
    """
    Оптимизация модели
    """

    if len(self.memory) < self.BATCH_SIZE:
        return

    transitions = self.memory.sample(self.BATCH_SIZE)
    # Транспонирование batch'a
    # Конвертация batch-массива из Transition
    # в Transition batch-массивов.
    batch = Transition(*zip(*transitions))

    # Вычисление маски нефинальных состояний и конкатенация элементов batch'a
    non_final_mask = torch.tensor(tuple(map(lambda s: s is not None, batch.next_state)),
    non_final_next_states = torch.cat([s for s in batch.next_state if s is not None])
    state_batch = torch.cat(batch.state)
    action_batch = torch.cat(batch.action)
    reward_batch = torch.cat(batch.reward)

    # Вычисление Q(s_t, a)
    state_action_values = self.policy_net(state_batch).gather(1, action_batch)

    # Вычисление V(s_{t+1}) для всех следующих состояний
    next_state_values = torch.zeros(self.BATCH_SIZE, device=CONST_DEVICE)

    with torch.no_grad():
        next_state_values[non_final_mask] = self.target_net(non_final_next_states).max(1)[0]

    # Вычисление ожидаемых значений Q
    expected_state_action_values = (next_state_values * self.GAMMA) + reward_batch

    # Вычисление Huber Loss
    criterion = nn.SmoothL1Loss()
    loss = criterion(state_action_values, expected_state_action_values.unsqueeze(1))

    # Оптимизация модели

```

```

self.optimizer.zero_grad()
loss.backward()

# gradient clipping
torch.nn.utils.clip_grad_value_(self.policy_net.parameters(), 100)
self.optimizer.step()

def play_agent(self):
    """
    Проигрывание сессии для обученного агента
    """

    env2 = gym.make(CONST_ENV_NAME, render_mode='human')
    state = env2.reset()[0]
    state = torch.tensor(state, dtype=torch.float32, device=CONST_DEVICE).unsqueeze(0)
    res = []

    terminated = False
    truncated = False

    while not terminated and not truncated:
        action = self.select_action(state)
        action = action.item()
        observation, reward, terminated, truncated, _ = env2.step(action)
        env2.render()
        res.append((action, reward))

        state = torch.tensor(observation, dtype=torch.float32, device=CONST_DEVICE).unsqueeze(0)

    print('done!')
    print('Данные об эпизоде: ', res)

def train(self):
    """
    Обучение агента
    """

    if torch.cuda.is_available():
        num_episodes = 600
    else:
        num_episodes = 50

    for i_episode in range(num_episodes):
        # Инициализация среды
        state, info = self.env.reset()
        state = torch.tensor(state, dtype=torch.float32, device=CONST_DEVICE).unsqueeze(0)

        terminated = False
        truncated = False

        iters = 0
        while not terminated and not truncated:
            action = self.select_action(state)
            observation, reward, terminated, truncated, _ = self.env.step(action.item())
            reward = torch.tensor([reward], device=CONST_DEVICE)

            if terminated:
                next_state = None
            else:
                next_state = torch.tensor(observation, dtype=torch.float32, device=CONST_DEVICE).unsqueeze(0)

```

```
# Сохранение данных в Replay Memory
self.memory.push(state, action, next_state, reward)

# Переход к следующему состоянию
state = next_state

# Выполнение одного шага оптимизации модели
self.optimize_model()

# Обновление весов target-сети
#  $\theta' \leftarrow \tau \theta + (1 - \tau) \theta'$ 
target_net_state_dict = self.target_net.state_dict()
policy_net_state_dict = self.policy_net.state_dict()

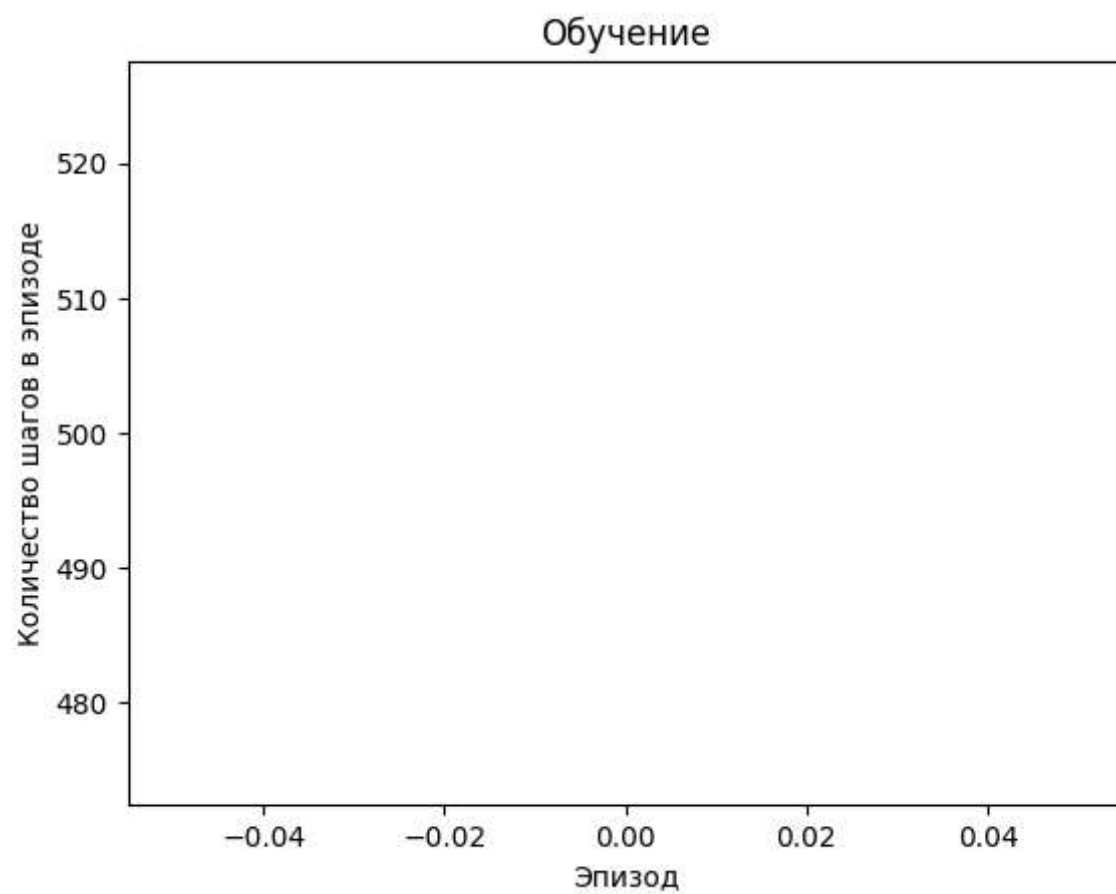
for key in policy_net_state_dict:
    target_net_state_dict[key] = policy_net_state_dict[key] * self.TAU + target_net

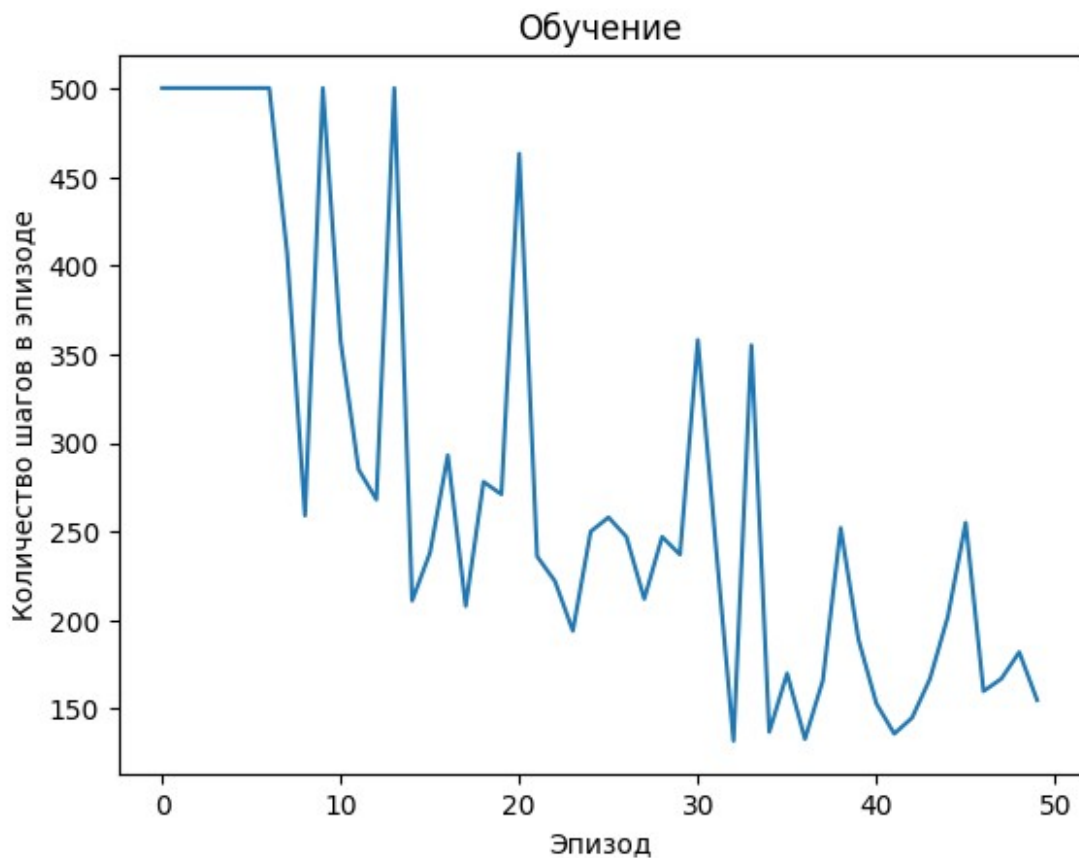
self.target_net.load_state_dict(target_net_state_dict)
iters += 1

self.episode_durations.append(iters)
self.plot_durations()
```

In [10]:

```
env = gym.make(CONST_ENV_NAME)
agent = DQN_Agent(env)
agent.train()
agent.play_agent()
```





done!

[illegible]