Pełna ścieżka do biblioteki anakonda:



1. Utworzono nowy folder w gym/envs – myfigures.

2. W gym/envs/myfigures utworzono plik mycartpole.py zawierający kod nowego modelu o nazwie ‘CartPoleEnv’ (w moim przypadku jest to kopia z classic-control).

3. W gym/envs/myfigures utworzono plik \_\_init\_\_.py importujący nowoutworzone środowisko.

|  |
| --- |
| from gym.envs.myfigures.mycartpole import CartPoleEnv |

4. W gym/envs w pliku \_\_init\_\_.py zarejestrowano nowy model o id 'myCartPole-v0'.

|  |
| --- |
| register(  id='myCartPole-v0',  entry\_point='gym.envs.myfigures:CartPoleEnv',  max\_episode\_steps=200,  reward\_threshold=195.0,  ) |

5. Już działa :D można np. wywołać test nowego modelu o id 'myCartPole-v0':

|  |
| --- |
| import gym  env = gym.make('myCartPole-v0')  env.reset()  for \_ in range(100):  env.render()  env.step(env.action\_space.sample())  env.close() |