

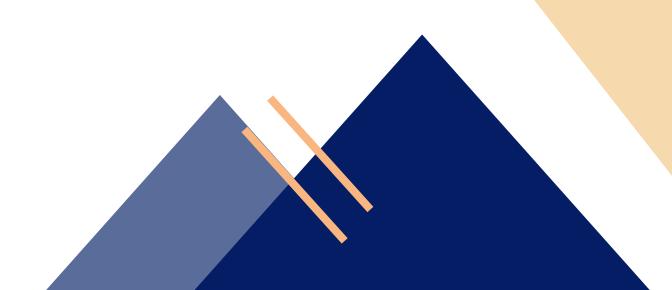


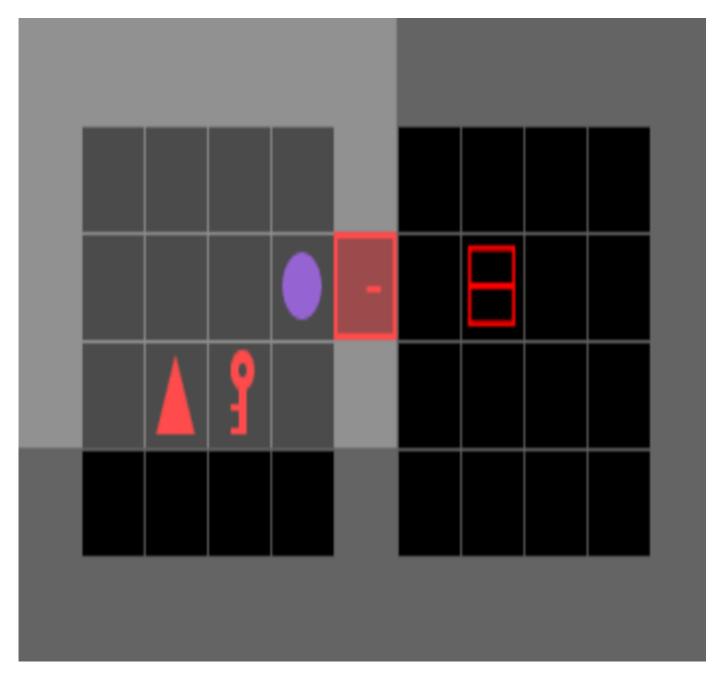
Reinforcement Learning: BlockedUnlockPickup

github: https://github.com/suprawall/MiniGrid BlockedUnlockPickup

- -git clone
- -cd Minigrid: pip install -e.
- -cd .. (dans le dossier clone)
- -executer projet.py

Valentin Hesters Sara Firoud

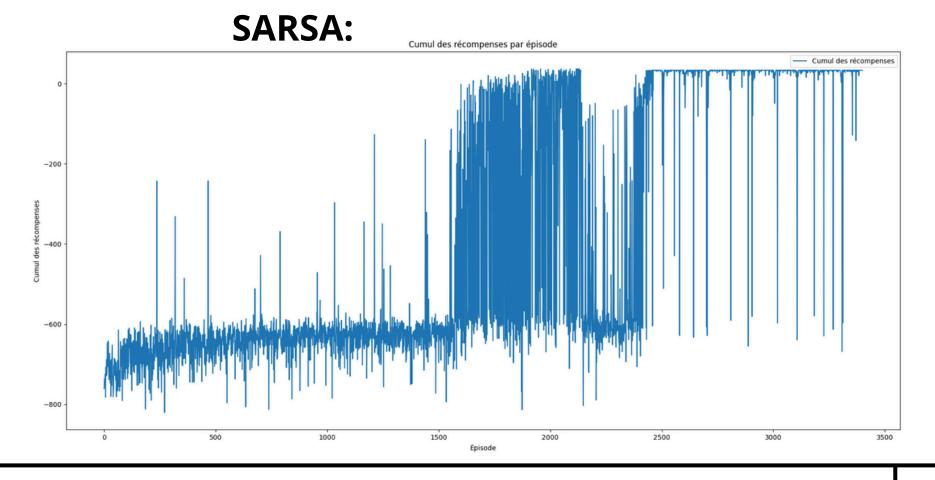


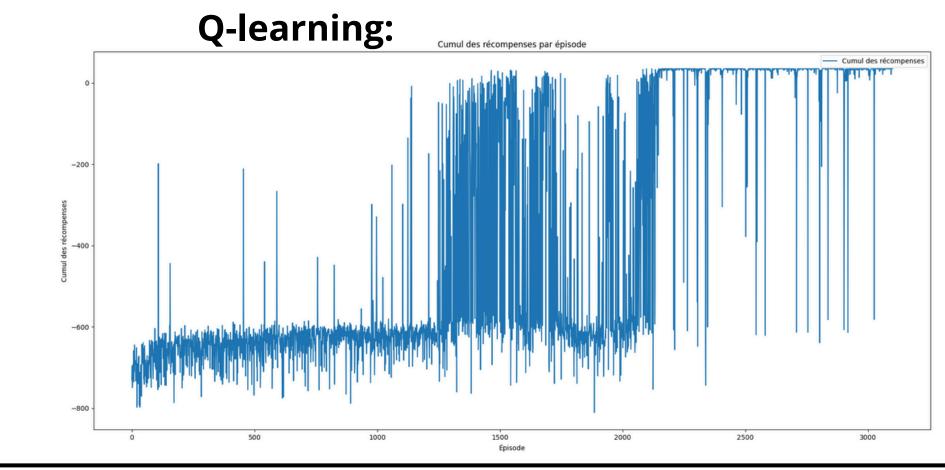


Reward(P) =
$$P + 10*(max_steps - steps)$$

 max_steps

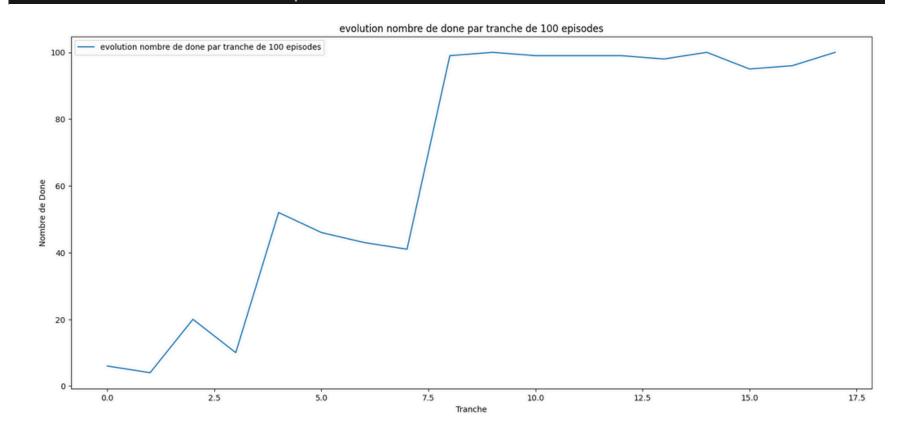
	récompense	Comportement indésirable	Solution
mouvement	-1		
pick-up box	reward(15)		
toggle locked door	reward(4)	locked/toggle en boucle	-2 si elle a déja été ouverte
pick-up ball/key	reward(2)	pickup en boucle	-2 si : .déjà pris par le passé .on a déjà un item .pickup le vide
drop	-2	éviter de drop sans avoir d'item	





====== Debut de l'entrainement avec Q-learning sur la seed 5818 ======= Episode 100, Q-table size: 4608, nombre de done: 3 temps: 6.708513021469116 Max Reward: -296.5400000000002 sur l'épisode 80

Episode 1300, Q-table size: 8485, nombre de done: 98 temps: 0.3869051933288574 Max Reward: 58.42 sur l'épisode 1200

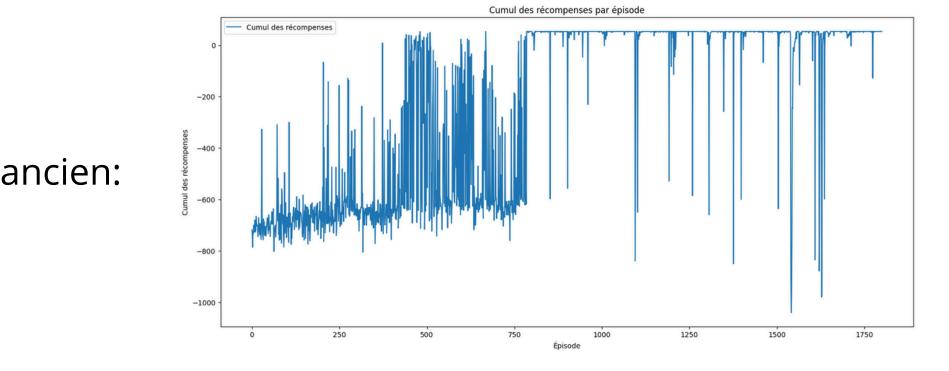


• Entrainement sur plusieurs seeds lourd (20 seeds ~~ 500Mo)

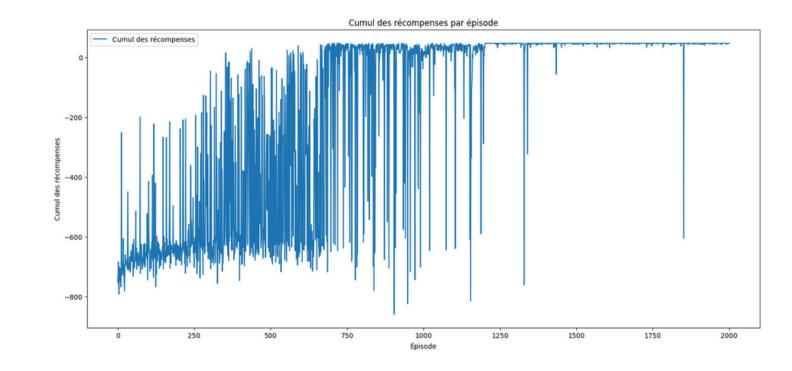
• Mauvais en généralisation: trop de combinaisons possibles

Nouveau cerveau: ['ball': (dist, dir), 'key': (dist, dir), 'door': (dist, dir), 'box': (dist, dir, state), 'is_wall_in_front': 0 || 1]

dist: 0 à 9 (inf quand non visible) dir: 0: tout droit, 1: à gauche, 2: à droite state: 0: locked, 1: closed, 2: open



nouveau:



Max step Type de cerveau	50	100	500	1000
Nouveau	51%	72%	90%	96%
Ancien	0%	0%	2%	8%



Environnement jamais vu par l'agent

Perspectives:

- Cerveau plus complet: trop d'états identiques sur des configurations différentes
- Prise en compte des couleurs: nouveaux environnements avec des clefs pièges de différentes couleurs
- Modifier le système de reward: moins précis
- Agrandir les pièces et entrainer sur l'exploration

