Logboek Masterproef

# Week van 16 augustus

Planning:

* Inlezen rond deep learning, CNN, reinforcement learning
* Experimenteren met Pytorch

Eerste fysieke samenkomst en ToDo-lijst overlopen

tiwi masterproef verplichte taken bekeken + werkplan en logboek opgesteld

slides Stanford deep learning course bekeken

Deep learning fundamentals playlist van Deeplizard bekeken

pytorch geïnstalleerd + Tutorial basics gevolg

Reinforcement learning fundamentals playlist van Deeplizard bekeken

# Week van 24 augustus

Planning:

* Exploitatie vs exploratie: epsilon greedy
* Neurale netwerken en deep q-learning inlezen
* Voorbeeld DQN pytorch
* Verkennen om zelf environment op te zetten (gym).

Open Ai gym library geinstalleerd

Tutorial DQN pytorch gevolgd

Hands-on Machine Learning with Scikit-Learn, Keras, and TensorFlow Concepts, Tools, Techniques to Build Intelligent Systems (Aurilien Geron) introductie + Deep neural networks gelezen

Deep Reinforcement Learning (Aske Plaat) introductie + tabular value-based reinforcement learning gelezen (hoofdstuk 1 en 2)

Probleem met renderen van environment

Pytorch cartpole probleem

# Week van 1 september

Planning:

* Inlezen rond Deep Reinforcement Learning
* Tutorial taxi environment bekijken

Deep Reinforcement Learning (Aske Plaat): Deep Value-based Reinforcement learning gelezen (hoofdstuk 3)

Arcade Learning Environment (ALE) bestudeerd

Tutorial stable-baselines3 + DQN bekeken

Stable baselines compatibiliteitsproblemen met pytorch opgelost

Tutorial breakout stable baselines (error na half uur renderen)

# Week van 8 september, 15 september en 22 september

Planning:

* Tutorial DQN pytorch toepassen op andere environments
* prototype trees

pytorch tutorial meer dan 50 episodes laten runnen om probleem proberen op te lossen

weights and biases tool uittesten

pytorch tutorial proberen uittesten op mountain car environment

# Week van 26 september

Planning:

* gym wsl uitproberen
* cartpole pytorch aanpassen met andere voorbeelden en werkende krijgen
* uittesten op gpulab
* andere cartpoles uittesten