

REINFORCEMENT LEARNING & ADVANCED DEEP

M2 DAC

TME 4. DQN

Implémentation de l'algorithme DQN avec Target network et Prioritized Experience Replay.

L'implémentation doit être réalisée en PyTorch. Vous aurez peut-être besoin de le mettre à jour par la commande:

```
pip3 install torch torchvision --proxy=proxy:3128 --user -U
```

Sur le site de l'UE vous trouverez une archive contenant:

- `randomAgent.py` : une nouvelle version de `randomAgent` sur laquelle vous vous appuyerez pour développer vos algorithmes. Par rapport à la précédente version, celle-ci permet de charger des fichiers de configuration yaml dans lesquels vous spécifiez vos paramètres d'expérimentation
- `utils.py` : un fichier contenant diverses fonctions utiles pour le chargement de fichiers yaml, le log de résultats via `tensorboard` (à installer) et la construction de réseaux de neurones via `pytorch` (vous utiliserez la classe `NN` donnée dans ce fichier pour implémenter la fonction Q du DQN).
- `repertoire configs` : un repertoire contenant des fichiers de configuration yaml. Ceux contenus actuellement correspondent aux fichiers de configuration utiles pour lancer `randomAgent` sur les 3 environnements que l'on considère dans ce TME (et les suivants).
- `memory.py` : déclare une structure de données `Memory` pratique pour constituer le replay buffer. Cette structure permet de stocker les transitions (via la fonction `store`), d'échantillonner des transitions (via la fonction `sample`) et de modifier leur valeur de priorité (via la fonction `update`) de manière efficace. Si l'objet est initialisé avec la valeur `prior=True`, alors les transitions sont échantillonnées en fonction de leur écart de différence temporelle, accompagnées de leur poids d'Importance Sampling utile pour débiaiser l'algorithme DQN (voir cours 3).

Dans un premier temps, vous testerez `randomAgent` sur chaque fichier de configuration fourni dans le repertoire `configs`:

- `config_random_gridworld.yaml` : configuration pour l'environnement `gridWorld` considéré dans les TMEs précédents
- `config_random_cartpole.yaml` : configuration pour l'environnement `Cartpole` de `gym`. `Cartpole` est un jeu où l'on cherche à stabiliser une barre verticale sur un chariot roulant, en fonction de ses mouvements. Deux actions possibles à chaque itération: gauche ou droite. Le jeu est perdu si la barre verticale s'incline de plus de 15 % (elle tombe alors inévitablement) ou si le chariot sort de l'écran. Le reward cumulé correspond au nombre de pas de temps sans terminaison du jeu (maximum 500 pas de temps). Les observations sont des vecteurs de 4 réels donnant la position du chariot, sa vitesse, l'inclinaison de la barre et sa vitesse de rotation. C'est a priori l'environnement le plus simple.
- `config_random_lunar.yaml` : configuration pour l'environnement `LunarLander` de `gym`. `LunarLander` est un jeu où l'objectif est de faire alunir une fusée, qui a une vitesse et une direction initiales aléatoires. Le reward obtenu dépend de la vitesse à laquelle la fusée s'est posée et de la distance de la cible (ainsi que du temps mis à alunir, du fait que les deux pieds touchent le sol, du fuel dépensé, etc.). 4 actions possibles par pas de temps: ne rien faire, allumer le moteur de gauche, le moteur central ou le moteur de droite. Les observations sont des vecteurs de 8 réels donnant diverses informations sur la position, la direction et la vitesse de la fusée.

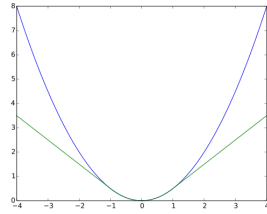
Pour les jeux `Cartpole` et `LunarLander`, vous devrez peut-être lancer les commandes suivantes pour installer les librairies requises:

```
pip3 install Box2D --proxy proxy:3128 --user
pip3 install Box2D-kengz --proxy proxy:3128 --user
```

Vous noterez que la classe `randomAgent` fournie instancie une variable `featureExtractor`, pas utile pour `randomAgent`, mais dont vous aurez besoin pour extraire une représentation des observations fournies par l'environnement, en utilisant la fonction `getFeatures` de la classe correspondante. Selon le type d'extracteur souhaité, cette variable est définie différemment dans le fichier de configuration. Pour `Cartpole` et `LunarLander`, c'est une fonction qui ne touche pas au vecteur fourni par l'environnement. Pour `GridWorld`, le fichier de configuration déclare un transformateur dont la fonction `getFeatures` prend en argument l'observation de l'environnement et retourne un vecteur de features contenant la position de l'agent, celles des éléments jaunes ainsi que celles des éléments roses (les éléments rouges et verts étant fixes, pas besoin de les représenter dans le vecteur de caractéristiques).

⇒ Produire des courbes d'apprentissage pour les 3 jeux, en comparant des versions avec `Experience Replay` (`Prioritized` ou non) et `Target Network` et des versions sans, selon différents jeux d'hyper-paramètres.

À noter que pour l'apprentissage de la fonction `Q`, il est souvent préférable d'utiliser un coût Huber (`torch.nn.SmoothL1Loss`) plutôt qu'un coût moindre carré classique, afin d'éviter l'explosion des gradients:



$$L_\delta(a) = \begin{cases} \frac{1}{2}a^2 & \text{for } |a| \leq \delta, \\ \delta(|a| - \frac{1}{2}\delta), & \text{otherwise.} \end{cases}$$

Bonus

- Implémenter la version Double DQN et comparer les résultats
- Implémenter la version Dueling-DQN et comparer les résultats
- Implémenter la version Noisy-DQN et comparer les résultats