

Control prin învățare

Master ICAF, An 1 Sem 2

Lucian Bușoniu



Partea III

Învățarea prin recompensă



Partea III în plan

- Problema de învățare prin recompensă
- Soluția optimală
- Programarea dinamică exactă
- **Învățarea prin recompensă exactă**
- Tehnici de aproximare
- Programarea dinamică cu aproximare
- Învățarea prin recompensă cu aproximare



Gama de algoritmi

După utilizarea unui model:

- Bazat pe model: f, ρ cunoscute
- Fără model: doar date (**învățarea prin recompensă**)

După nivelul de interacțiune:

- Offline: algoritmul rulează în avans
- Online: algoritmul controlează direct sistemul

Exact vs. cu aproximare:

- Exact: x, u număr mic de valori discrete
- Cu aproximare: x, u continue (sau multe valori discrete)



Conținut partea III

- 1 Monte Carlo, MC
- 2 Diferențe temporale, TD
- 3 Reluarea experienței



- 1 Monte Carlo, MC
- 2 Diferențe temporale, TD
- 3 Reluarea experienței



Reamintim: Iterația pe legea de control

Iterația pe legea de control

inițializează legea de control h_0

repeat la fiecare iterație ℓ

1: **evaluarea legii de control:** găsește Q^{h_ℓ}

2: **îmbunătățirea legii de control:**

$$h_{\ell+1}(x) \leftarrow \arg \max_u Q^{h_\ell}(x, u)$$

until convergență la h^*



Evaluarea legii de control

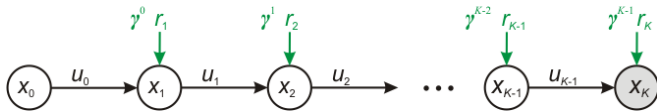
Pentru a găsi Q^h :

- Până acum: metode bazate pe model
- Învățare prin recompensă: **modelul nu este disponibil**
- Învăță Q^h din date sau prin **interacțiune online cu sistemul**



Evaluarea Monte Carlo a legii de control

Reamintim: $Q^h(x_0, u_0) = \rho(x_0, u_0) + \gamma R^h(x_1)$



- Traiectorie din (x_0, u_0) până în x_K (**terminală**) folosind $u_1 = h(x_1)$, $u_2 = h(x_2)$ etc.

⇒ $Q^h(x_0, u_0) =$ returnul pe traiectorie:

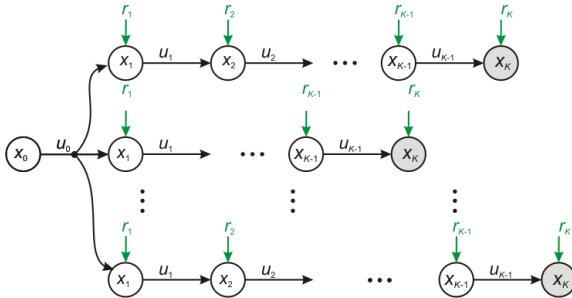
$$Q^h(x_0, u_0) = \sum_{j=0}^{K-1} \gamma^j r_{j+1}$$

- La fiecare pas:

$$Q^h(x_k, u_k) = \sum_{j=k}^{K-1} \gamma^{j-k} r_{j+1}$$



Cazul stochastic



- N traiectorii (diferă datorită naturii stohastice)
- Valoarea Q estimată = **media** returnurilor, ex.

$$Q^h(x_0, u_0) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \sum_{j=0}^{K_i-1} \gamma^j r_{i,j+1}$$

Cazul stohastic (cont.)

- Reamintim definiția valorii Q^h :

$$\begin{aligned} Q^h(x_0, u_0) &= E_{x_1} \left\{ \tilde{\rho}(x_0, u_0, x_1) + \gamma R^h(x_1) \right\} \\ &= E_{\text{traj. } x_1, x_2, \dots} \left\{ \tilde{\rho}(x_0, u_0, x_1) + \gamma \sum_{j=1}^{\infty} \gamma^j \tilde{\rho}(x_j, h(x_j), x_{j+1}) \right\} \\ &= E_{\text{traj. } x_1, x_2, \dots} \left\{ \sum_{j=0}^{K-1} \gamma^j r_{j+1} \mid x_0, u_0 \right\} \end{aligned}$$

(cu **presupunerea** că traiectoriile se termină după un #finit de pași K)

⇒ **Convergență** la valoarea Q când $N \rightarrow \infty$

$$\frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \sum_{j=0}^{K_i-1} \gamma^j r_{i,j+1} \longrightarrow Q^h(x_0, u_0)$$



Iterația Monte Carlo pe legea de control

Iterația Monte Carlo pe legea de control

for fiecare iterație ℓ **do**

efectuează N traiectorii aplicând h_ℓ

resetează la 0 acumulator $A(x, u)$, counter $C(x, u)$

for fiecare pas k din fiecare traiectorie i **do**

$$A(x_k, u_k) \leftarrow A(x_k, u_k) + \sum_{j=k}^{K_i-1} \gamma^{j-k} r_{i,j+1} \text{ (return)}$$

$$C(x_k, u_k) \leftarrow C(x_k, u_k) + 1$$

end for

$$Q^{h_\ell}(x, u) \leftarrow A(x, u) / C(x, u)$$

$$h_{\ell+1}(x) \leftarrow \arg \max_u Q^{h_\ell}(x, u)$$

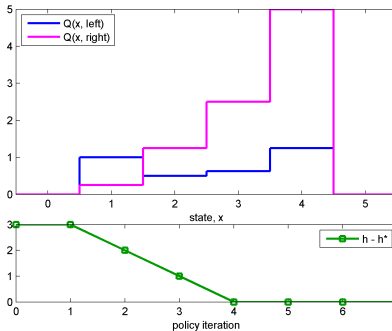
end for

De notat: **atingerea stării terminale** trebuie garantată!



Robot menajer: Monte Carlo, demo

Monte Carlo, trial 70 [piter 7 done, peval 10]



Nevoia de explorare

$$Q^h(x, u) \leftarrow A(x, u) / \mathbf{C(x, u)}$$

Cum asigurăm $C(x, u) > 0$ – **informație** despre fiecare (x, u) ?

- 1 Stări inițiale x_0 selectate reprezentativ
- 2 Acțiuni:
 u_0 reprezentative, câteodată diferite de $h(x_0)$
și în plus, posibil:
 u_k reprezentative, câteodată diferite de $h(x_k)$



Explorare-exploatare

- **Explorarea** necesară:
acțiuni diferite de legea curentă de control
- **Exploatarea** cunoștințelor curente necesară:
legea de control trebuie aplicată

Dilema explorare-exploatare
– esențială în toți algoritmi de RL

(nu doar în MC)



Explorare-exploatare: strategia ϵ -greedy

- O soluție simplă: **ϵ -greedy**

$$u_k = \begin{cases} h(x_k) = \arg \max_u Q(x_k, u) & \text{cu probabilitatea } (1 - \epsilon_k) \\ \text{o acțiune aleatoare} & \text{cu probabilitatea } \epsilon_k \end{cases}$$

- Probabilitatea de explorare $\epsilon_k \in (0, 1)$ scade de obicei în timp



Îmbunătățirea optimistă a legii de control

- Legea de control neschimbată pentru N traiectorii
- ⇒ Algoritmul învață încet
- Îmbunătățirea legii de control după fiecare traiectorie
= **optimist**



Metoda Monte Carlo optimistă

Metoda Monte Carlo optimistă

inițializează la 0 acumulator $A(x, u)$, counter $C(x, u)$

for fiecare traiectorie **do**

efectuează traiectoria, ex. aplicând ϵ -greedy:

$$u_k = \begin{cases} \text{arg max}_u Q(x_k, u) & \text{cu prob. } (1 - \epsilon_k) \\ \text{aleatoare} & \text{cu prob. } \epsilon_k \end{cases}$$

for fiecare pas k **do**

$$A(x_k, u_k) \leftarrow A(x_k, u_k) + \sum_{j=k}^{K-1} \gamma^{j-k} r_{j+1}$$

$$C(x_k, u_k) \leftarrow C(x_k, u_k) + 1$$

end for

$$Q(x, u) \leftarrow A(x, u) / C(x, u)$$

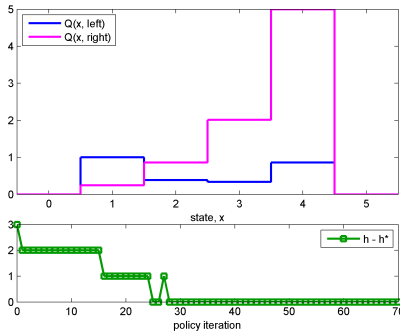
end for

- h implicit, greedy în Q
- actualizarea $Q \Rightarrow$ implicit îmbunătățirea h



Robot menajer: Monte Carlo optimist, demo

Monte Carlo, trial 70 [piter 70 done, peval 1]



- 1 Monte Carlo, MC
- 2 Diferențe temporale, TD
 - Introducere
 - SARSA
 - Învățarea Q
- 3 Reluarea experienței



Reamintim: Evaluarea legii de control

- Transformă ecuația Bellman pentru Q^h :

$$Q^h(x, u) = \rho(x, u) + \gamma Q^h(f(x, u), h(f(x, u)))$$

într-o procedură iterativă:

repeat la fiecare iterație τ

for all x, u **do**

$$Q_{\tau+1}(x, u) \leftarrow \rho(x, u) + \gamma Q_{\tau}(f(x, u), h(f(x, u)))$$

end for

until convergență la Q^h



Perspectiva DP

- 1 Pornim de la evaluarea legii de control:

$$Q_{\tau+1}(x, u) \leftarrow \rho(x, u) + \gamma Q_{\tau}(f(x, u), h(f(x, u)))$$

- 2 În loc de model, folosim la fiecare pas k **tranziția**

$(x_k, u_k, x_{k+1}, r_{k+1}, u_{k+1})$:

$$Q(x_k, u_k) \leftarrow r_{k+1} + \gamma Q(x_{k+1}, u_{k+1})$$

De notat: $x_{k+1} = f(x_k, u_k)$, $r_{k+1} = \rho(x_k, u_k)$, $u_{k+1} \sim h(x_{k+1})$

- 3 Transformăm într-o actualizare **incrementală**:

$$Q(x_k, u_k) \leftarrow Q(x_k, u_k) + \alpha_k \cdot$$

$$[r_{k+1} + \gamma Q(x_{k+1}, u_{k+1}) - Q(x_k, u_k)]$$

$\alpha_k \in (0, 1]$ rata de învățare



Algoritm intermediar

Diferențe temporale pentru evaluarea h

for fiecare traiectorie **do**

inițializează x_0 , alege acțiunea inițială u_0

repeat la fiecare pas k

aplică u_k , măsoară x_{k+1} , primește r_{k+1}

alege acțiunea **următoare** $u_{k+1} \sim h(x_{k+1})$

$$Q(x_k, u_k) \leftarrow Q(x_k, u_k) + \alpha_k \cdot$$

$$[r_{k+1} + \gamma Q(x_{k+1}, u_{k+1}) - Q(x_k, u_k)]$$

until traiectoria terminată

end for



Perspectiva MC

Diferențe temporale pentru evaluarea h

for fiecare traiectorie **do**

...

repeat la fiecare pas k

aplică u_k , măsoară x_{k+1} , primește r_{k+1}

$Q(x_k, u_k) \leftarrow \dots Q \dots$

until traiectoria terminată

end for

Monte Carlo

for fiecare traiectorie **do**

efectuează traiectoria

...

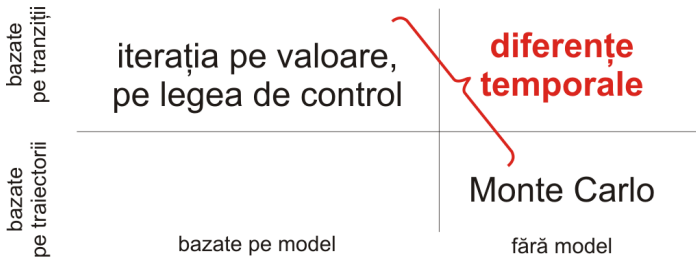
$Q(x, u) \leftarrow A(x, u) / C(x, u)$

end for



Perspective MC și DP

- Învăță din interacțiuni online: ca și MC, diferit de DP
- Actualizează după fiecare tranziție, folosind valorile Q precedente: ca și DP, diferit de MC



Explorare-exploatare

alege acțiunea următoare $u_{k+1} \sim h(x_{k+1})$

- Informații despre $(x, u) \neq (x, h(x))$ necesare
⇒ **explorare**
- h trebuie urmărită
⇒ **exploatare**
- Ex. ε -greedy:

$$u_{k+1} = \begin{cases} h(x_{k+1}) & \text{cu prob. } (1 - \varepsilon_{k+1}) \\ \text{aleatoare} & \text{cu prob. } \varepsilon_{k+1} \end{cases}$$



- 1 Monte Carlo, MC
- 2 Diferențe temporale, TD
 - Introducere
 - **SARSA**
 - Învățarea Q
- 3 Reluarea experienței



Îmbunătățirea legii de control

- Algoritm precedent: h fixată
- Îmbunătățirea h : cel mai simplu, după fiecare tranziție
⇒ interpretare: iterație pe legea de control
optimistă la nivel de tranziție
- h implicit, greedy în Q
(actualizarea $Q \Rightarrow$ implicit îmbunătățirea h)



SARSA

SARSA cu ϵ -greedy

for fiecare traiectorie **do**

inițializează x_0

$$u_0 = \begin{cases} \arg \max_u Q(x_0, u) & \text{cu prob. } (1 - \epsilon_0) \\ \text{aleatoare} & \text{cu prob. } \epsilon_0 \end{cases}$$

repeat la fiecare pas k

aplică u_k , măsoară x_{k+1} , primește r_{k+1}

$$u_{k+1} = \begin{cases} \arg \max_u Q(x_{k+1}, u) & \text{cu prob. } (1 - \epsilon_{k+1}) \\ \text{aleatoare} & \text{cu prob. } \epsilon_{k+1} \end{cases}$$

$$Q(x_k, u_k) \leftarrow Q(x_k, u_k) + \alpha_k \cdot$$

$$[r_{k+1} + \gamma Q(x_{k+1}, u_{k+1}) - Q(x_k, u_k)]$$

until traiectoria terminată

end for



Numele SARSA

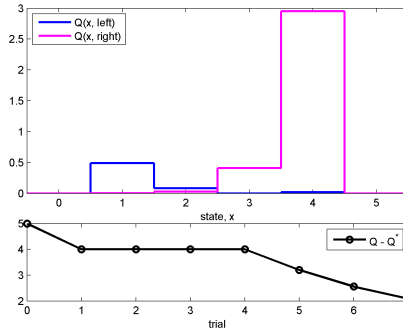
$(x_k, u_k, r_{k+1}, x_{k+1}, u_{k+1}) =$
(Stare, Acțiune, Recompensă, Stare, Acțiune) = SARSA



Robot menajer: SARSA, demo

Parametri: $\alpha = 0.2$, $\varepsilon = 0.3$ (constanți)
 $x_0 = 2$ sau 3 (aleator)

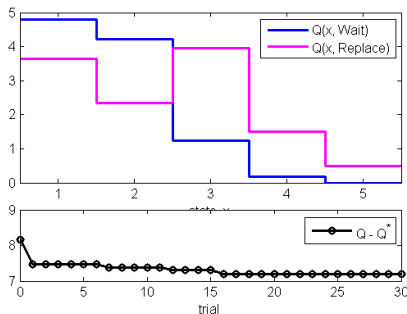
SARSA, trial 8, step 3



Înlocuirea unei mașini: SARSA, demo

Parametri: $\alpha = 0.1$, $\varepsilon = 0.3$ (constanți), 20 pași pe traiectorie
 $x_0 = 1$

SARSA, trial 30 completed



- 1 Monte Carlo, MC
- 2 Diferențe temporale, TD
 - Introducere
 - SARSA
 - Învățarea Q
- 3 Reluarea experienței



Reamintim: Iterația Q

- Transformă ecuația de optimalitate Bellman:

$$Q^*(x, u) = \rho(x, u) + \gamma \max_{u'} Q^*(f(x, u), u')$$

într-o procedură iterativă:

repeat la fiecare iterație ℓ

for all x, u **do**

$$Q_{\ell+1}(x, u) \leftarrow \rho(x, u) + \gamma \max_{u'} Q_{\ell}(f(x, u), u')$$

end for

until convergență la Q^*



Învățarea Q

- 1 Similar cu SARSA, pornim de la iterația Q:

$$Q_{\ell+1}(x, u) \leftarrow \rho(x, u) + \gamma \max_{u'} Q_{\ell}(f(x, u), u')$$

- 2 În loc de model, folosim la fiecare pas k **tranziția**

$(x_k, u_k, x_{k+1}, r_{k+1})$:

$$Q(x_k, u_k) \leftarrow r_{k+1} + \gamma \max_{u'} Q(x_{k+1}, u')$$

De notat: $x_{k+1} = f(x_k, u_k)$, $r_{k+1} = \rho(x_k, u_k)$

- 3 Transformăm într-o actualizare **incrementală**:

$$Q(x_k, u_k) \leftarrow Q(x_k, u_k) + \alpha_k \cdot$$

$$[r_{k+1} + \gamma \max_{u'} Q(x_{k+1}, u') - Q(x_k, u_k)]$$



Învățarea Q

Învățarea Q cu ϵ -greedy

for fiecare traiectorie **do**

inițializează x_0

repeat la fiecare pas k

$$u_k = \begin{cases} \arg \max_u Q(x_k, u) & \text{cu prob. } (1 - \epsilon_k) \\ \text{aleatoare} & \text{cu prob. } \epsilon_k \end{cases}$$

aplică u_k , măsoară x_{k+1} , primește r_{k+1}

$$Q(x_k, u_k) \leftarrow Q(x_k, u_k) + \alpha_k \cdot$$

$$[r_{k+1} + \gamma \max_{u'} Q(x_{k+1}, u') - Q(x_k, u_k)]$$

until traiectoria terminată

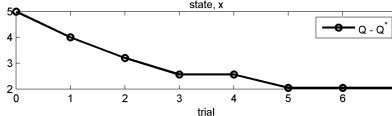
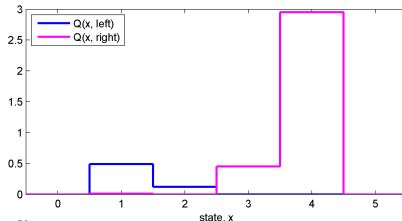
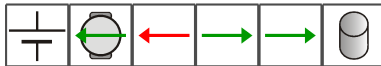
end for



Robot menajer: învățarea Q, demo

Parameteri – ca și SARSA: $\alpha = 0.2$, $\varepsilon = 0.3$ (constanți)
 $x_0 = 2$ sau 3 (aleator)

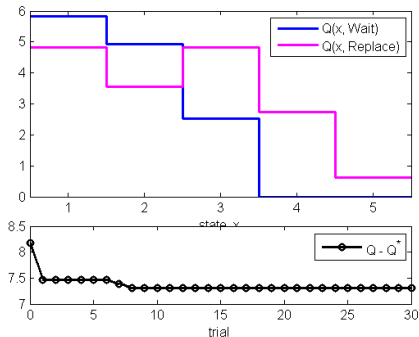
Q-learning, trial 8, step 3



Înlocuirea unei mașini: învățarea Q, demo

Parametri: $\alpha = 0.1$, $\varepsilon = 0.3$ (constanți), 20 pași pe traiectorie
 $x_0 = 1$

Q-learning, trial 30 completed



Convergență

Condiții de convergență la Q^* :

- 1 Toate perechile (x, u) continuă să fie actualizate:
asigurat de **explorare**, ex. ϵ -greedy
- 2 Condiții tehnice pentru α_k (scade spre 0, $\sum_{k=0}^{\infty} \alpha_k^2 = \text{finit}$,
dar nu prea repede, $\sum_{k=0}^{\infty} \alpha_k \rightarrow \infty$)

În plus, pentru SARSA:

- 3 Legea de control trebuie să devină greedy la infinit
ex. $\lim_{k \rightarrow \infty} \epsilon_k = 0$



On-policy / off-policy

SARSA: **on-policy**

- Estimează permanent funcția Q a legii de control curente

Învățarea Q: **off-policy**

- Indiferent de legea de control curentă, estimează funcția Q optimală



Diferențe temporale: Discuție

Avantaje

- Simplu de înțeles, implementat
- Complexitate scăzută \Rightarrow execuție rapidă

SARSA vs. învățarea Q

- SARSA mai puțin complex decât învățarea Q (fără max în actualizarea funcției Q)

Secvențele α_k, ε_k **influențează semnificativ** performanța

Dezavantaj principal

- Necesită multe date



- 1 Monte Carlo, MC
- 2 Diferențe temporale, TD
- 3 **Reluarea experienței**
 - Motivare
 - Reluarea experienței



Nevoia de a accelera metodele TD

Dezavantaj principal: învață încet – **necesită multe date**

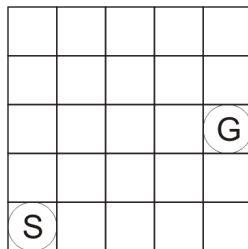
În practică, datele costă:

- timp
- profit (performanță scăzută datorită explorării)
- uzură a sistemului

Accelerarea RL = **eficientizarea folosirii datelor**

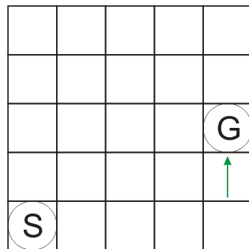
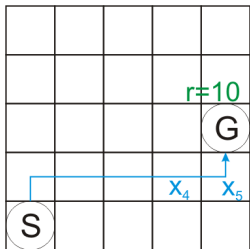


Exemplu: Navigare 2D



- Navigare într-o lume 2D discretă de la **Start** la **Goal**
- Singura recompensă = 10 la atingerea G (stare terminală)

Exemplu: TD



- Alegem SARSA, $\alpha = 1$; inițializăm $Q = 0$
- Actualizări de-a lungul traiectoriei din stânga:

...

$$Q(x_4, u_4) = 0 + \gamma \cdot Q(x_5, u_5) = 0$$

$$Q(x_5, u_5) = 10 + \gamma \cdot 0 = 10$$

- O nouă tranziție de la x_4 la x_5 necesară pentru a propaga informația la x_4 !

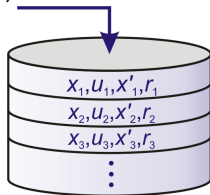


- 1 Monte Carlo, MC
- 2 Diferențe temporale, TD
- 3 **Reluarea experienței**
 - Motivare
 - **Reluarea experienței**



Reluarea experienței

- Stochează fiecare tranziție ($x_k, u_k, x_{k+1}, r_{k+1}$) (pentru SARSA, și u_{k+1}) într-o bază de date



- La fiecare pas, **reia** n tranziții din baza de date (pe lângă actualizările normale)

Învățarea Q cu reluarea experienței

Învățarea Q cu reluarea experienței

for fiecare traiectorie **do**

inițializează x_0

repeat la fiecare pas k

aplică u_k , măsoară x_{k+1} , primește r_{k+1}

$$Q(x_k, u_k) \leftarrow Q(x_k, u_k) + \alpha_k \cdot$$

$$[r_{k+1} + \gamma \max_{u'} Q(x_{k+1}, u') - Q(x_k, u_k)]$$

adaugă $(x_k, u_k, x_{k+1}, r_{k+1})$ la baza de date

ReiaExperiența

until traiectoria terminată

end for



Procedura ReiaExperiența

ReiaExperiența

loop de n ori

 preia o tranziție (x, u, x', r) din baza de date

$$Q(x, u) \leftarrow Q(x, u) + \alpha \cdot$$

$$[r + \gamma \max_{u'} Q(x', u') - Q(x, u)]$$

end loop



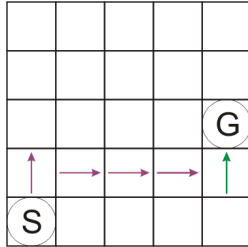
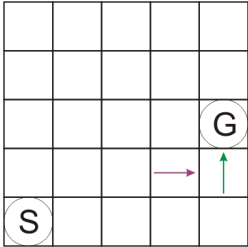
Direcția de reluare

Ordinea de reluare a tranzițiilor:

- 1 Înainte
- 2 Înapoi
- 3 Arbitrar

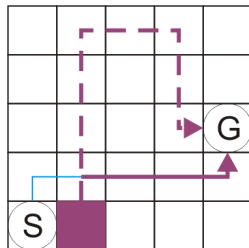
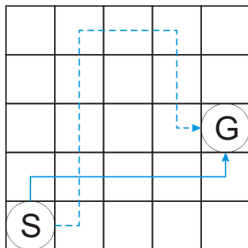


Exemplu: Influența direcției de reluare



- Verde: **actualizările normale**, mov: **reluarea experienței**
- Stânga: reluare înainte; dreapta: reluare înapoi
- **Reluarea înapoi** în general preferabilă

Exemplu: Agregarea informației

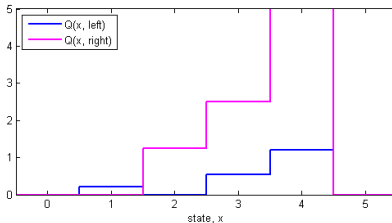


- Reluarea experienței **agregă informație** din mai multe traiectorii
- Căsuța indicată profită de informații de-a lungul ambelor traiectorii

Robot menajer: Q cu reluarea experienței, demo

Parametri: $\alpha = 0.2$, $\varepsilon = 0.3$, $n = 5$, direcția înapoi
 $x_0 = 2$ or 3 (aleator)

ER-Q-learning, trial 13, step 2 [replaying trial 8, step 2]



Recapitulare: Metode în Partea III

Metode Monte Carlo, MC:

- Iterația Monte Carlo pe legea de control
- Varianta optimistă

Diferențe temporale, TD:

- SARSA
- Învățarea Q

Accelerarea TD: Reluarea experienței



Terminologie engleză

metode Monte Carlo	=	<u>Monte Carlo methods</u>
explorare-exploatare	=	<u>exploration-exploitation</u>
diferențe temporale	=	<u>temporal differences, TD</u>
învățarea Q	=	<u>Q-learning</u>
SARSA	=	<u>SARSA</u>
reluarea experienței	=	<u>experience replay</u>

