

# 强化学习2022

## 第5节

涉及知识点：

规划与学习之入门算法和介绍、规划与学习之采样方法、规划与学习之决策时规划



# 基于规划的强化学习

“思想总是走在行动的前面，就好像闪电总是走在雷鸣之前。”

德国诗人海涅



# 回顾与总结

---

## □ 已知模型，求解MDP

- 价值迭代 Value Iteration
  - 先估计 $V^*/Q^*$ ，再求解最优策略
- 策略迭代 Policy Iteration
  - 循环：评估策略，策略提升

## □ 模型未知，求解MDP

- 价值迭代（无法直接估计 $V^*/Q^*$ ） X
- 策略迭代
  - 评估策略  $V^\pi$ （利用 $\pi$ 采样得到无模型估计，MC，TD）  $\Rightarrow$  评估  $Q^\pi(s, a)$
  - 策略提升（仅知 $V^\pi$ 无法提升）  $\Rightarrow$  策略提升  $\operatorname{argmax} Q^\pi(s, \cdot)$
  - 采样数据仅用一次来评估策略（采样数据包含了大量的模型信息）

# SARSA算法中的样本利用

## Sarsa: An on-policy TD control algorithm

Initialize  $Q(s, a), \forall s \in \mathcal{S}, a \in \mathcal{A}(s)$ , arbitrarily, and  $Q(\text{terminal-state}, \cdot) = 0$

Repeat (for each episode):

Initialize  $S$

Choose  $A$  from  $S$  using policy derived from  $Q$  (e.g.,  $\epsilon$ -greedy) 采样仅使用一次

Repeat (for each step of episode):

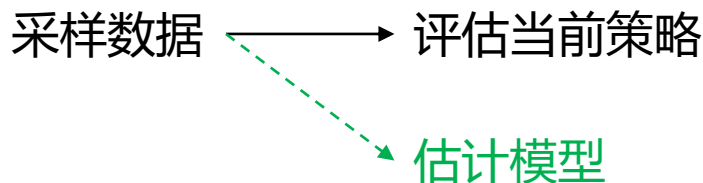
Take action  $A$ , observe  $R, S'$

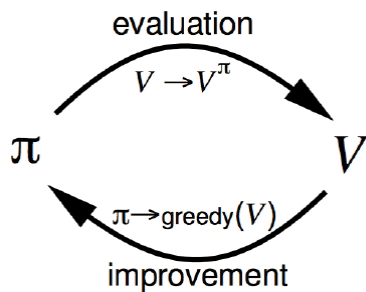
Choose  $A'$  from  $S'$  using policy derived from  $Q$  (e.g.,  $\epsilon$ -greedy) 采样仅使用一次

$Q(S, A) \leftarrow Q(S, A) + \alpha [R + \gamma Q(S', A') - Q(S, A)]$

$S \leftarrow S'; A \leftarrow A';$

until  $S$  is terminal





价值评估指导策略提升  
那么如何更加精准地估计价值呢？

## 规划与学习： 入门介绍和算法

# 目录

Contents

01 模型是什么

02 规划是什么

03 规划和学习

04 Dyna 算法

01

# 模型是什么

# 模型 (Model)

---

- 给定一个状态和动作，模型能够预测下一个状态和奖励的分布：即  $p(s', r | s, a)$ 
  - $s, a$ : 给定的状态和动作
  - $s', r$ : 下一个状态和奖励

## 模型的分类

- 分布模型(distribution model)
  - 描述了轨迹的所有可能性及其概率
- 样本模型(sample model)
  - 根据概率进行采样，只产生一条可能的轨迹

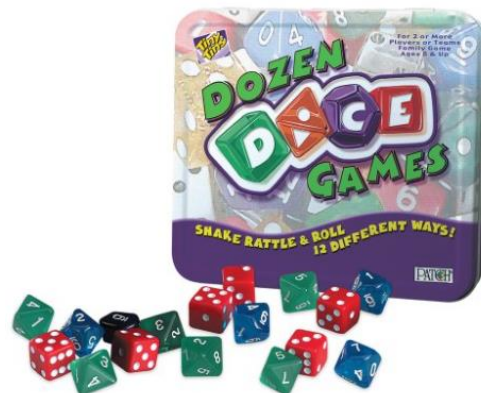


# 模型(Model)

## 举例

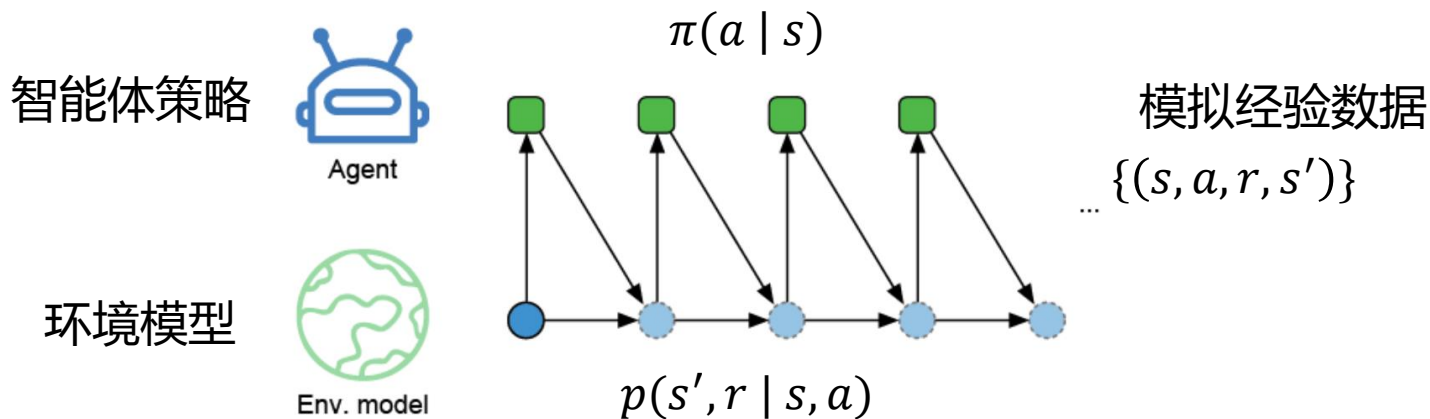
### □ 掷骰子(Dozen Dice Games)

- 分布模型
  - 得到骰子数字总和的所有可能性及其概率
- 样本模型
  - 只采样得到一种骰子数字总和



## 模型的作用

### □ 得到模拟的经验数据(simulated experiences)





02

规划是什么

# 规划(Planning)

- 输入一个模型，输出一个策略的搜索过程

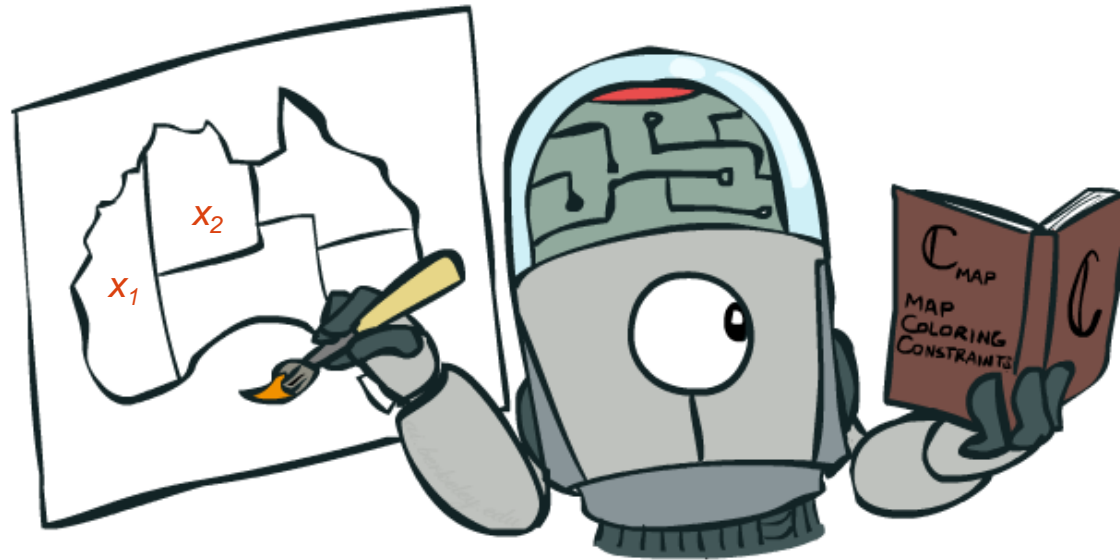


## 规划的分类

- 状态空间的规划 (state-space planning)
  - 在状态空间搜索最佳策略，本课程主要围绕这种
- 规划空间的规划 (plan-space planning)
  - 在规划空间搜索最佳策略，包括遗传算法和偏序规划
  - 这时，一个规划就是一个动作集合以及动作顺序的约束
  - 这时的状态就是一个规划，目标状态就是能完成任务的规划

# 规划空间的例子: Constraint Satisfaction Problems

*N variables*  
*domain D*  
*constraints*



*states*  
*partial assignment*

*goal test*  
*complete; satisfies constraints*

*successor function*  
*assign an unassigned variable*

# 状态空间与规划空间的比较

- Assumptions about the world: a single agent, deterministic actions, fully observed state, discrete state space
- Planning: sequences of actions
  - The **path** to the goal is the important thing
  - Paths have various costs, depths
  - Heuristics give problem-specific guidance
- Identification: assignments to variables
  - The **goal** itself is important, not the path
  - **All paths at the same depth (for some formulations)**
  - CSPs are specialized for identification problems



# 规划(Planning)

## 规划的通用框架

- 通过模型采样得到模拟数据
- 利用模拟数据更新值函数从而改进策略



## 举例

- 动态规划
  - 搜索整个状态空间，生成所有的状态转移分布
  - 状态转移分布回溯更新状态的值函数

## 规划的好处

- 任何时间点可以被打断或者重定向
- 在复杂问题下，进行小而且增量式的时间步规划是很有效的



03

规划与学习

# 规划与学习(Planning and Learning)

## □ 不同点

- 规划：利用**模型**产生的模拟经验
- 学习：利用**环境**产生的真实经验

## □ 相同点

- 通过回溯(back-up)更新值函数的估计
- 统一来看，学习的方法可以用在模拟经验上

算法：一时间步随机采样表格  $Q$  规划

重复以下步骤：

1. **随机**选择一个状态  $S \in \mathcal{S}$  和一个动作  $A \in \mathcal{A}(S)$
2. 把  $S, A$  输入**采样模型**，然后获得采样得到的奖励  $R$  和下一个状态  $S'$
3. 对  $S, A, R, S'$  进行一时间步表格  $Q$  学习：

$$Q(S, A) \leftarrow Q(S, A) + \alpha \left[ R + \gamma \max_a Q(S', a) - Q(S, A) \right]$$

Off-policy



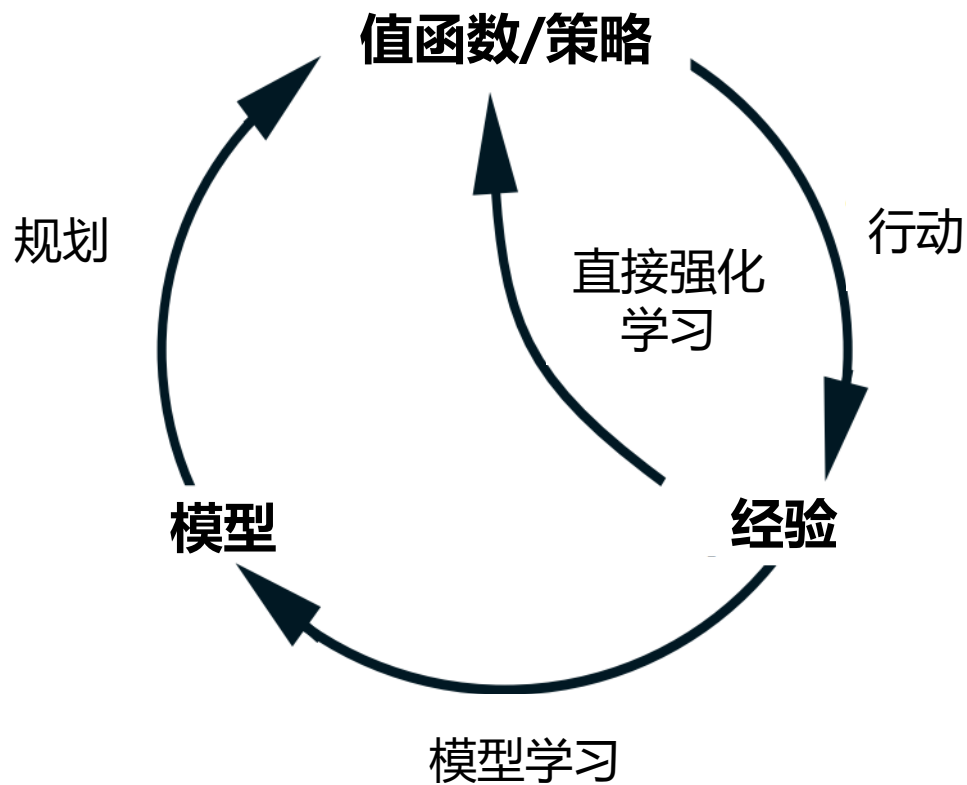
04

# Dyna 算法

# Dyna (集成规划、决策和学习)

## 经验的不同用途

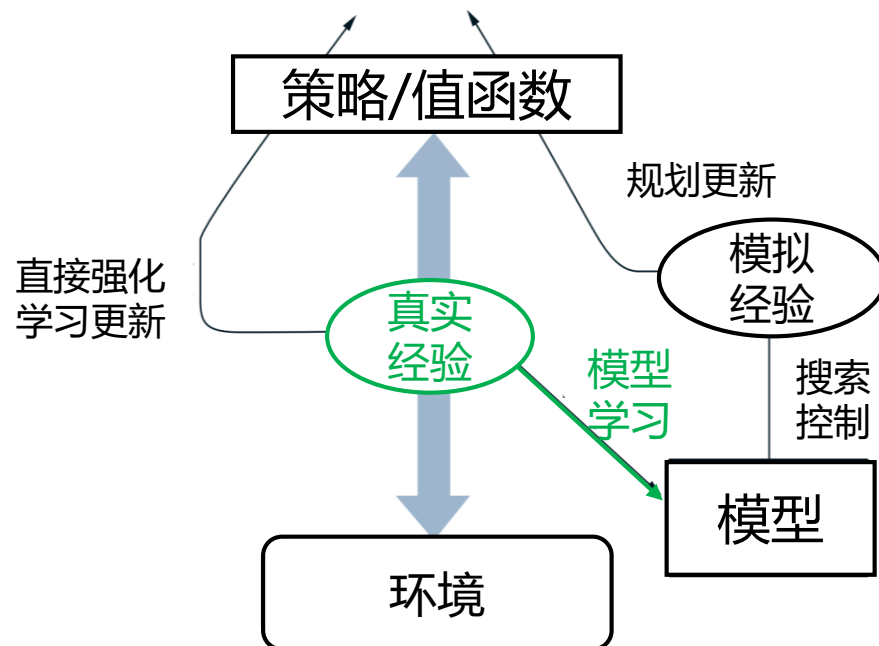
- 更新模型
  - 模型学习, 或间接强化学习
  - 对经验数据的需求少
- 更新值函数和策略
  - 直接强化学习 (无模型强化学习)
  - 简单且不受模型偏差的影响



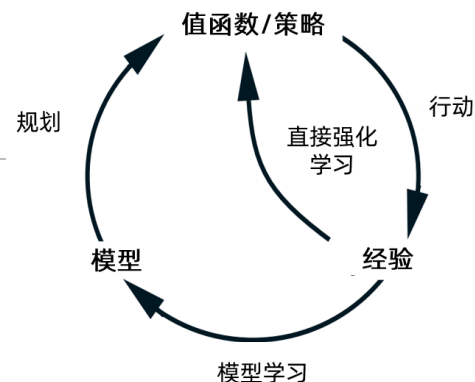
# Dyna

## Dyna的框架

- 和环境交互产生真实经验
- 左边代表直接强化学习
  - 更新值函数和策略
- 右下角落边代表学习模型
  - 使用真实经验更新模型
- 右边代表基于模型的规划
  - 基于模型随机采样得到模拟经验
    - 只从以前得到的状态动作对随机采样
  - 使用模拟经验做规划更新值函数和策略



# Dyna



- $Model(s, a)$ : 预测  $(s, a)$  对的下一个状态和奖励
- 步骤(5), (6)去掉就是一时间步表格 $Q$ 学习

## 算法: 表格 Dyna - Q

对于所有的  $s \in \mathcal{S}$  和  $a \in \mathcal{A}(S)$ , 初始化值函数  $Q(s, a)$  和模型  $Model(s, a)$   
重复以下步骤:

1. 令  $S \leftarrow$  当前 (非终止) 状态
2. 令  $A \leftarrow \epsilon$ -greedy( $S, Q$ )
3. 做动作  $A$ ; 得到奖励  $R$  和状态  $S'$
4. 令  $Q(S, A) \leftarrow Q(S, A) + \alpha \left[ R + \gamma \max_a Q(S', a) - Q(S, A) \right]$
5. 令  $Model(S, A) \leftarrow R, S'$  (假设是确定性环境)
6. 重复以下步骤 $n$ 次:
  - a. 令  $S \leftarrow$  随机采样之前见过的状态
  - b. 令  $A \leftarrow$  随机采样之前在状态 $S$ 做过的动作
  - c. 令  $R, S' \leftarrow Model(S, A)$
  - d.  $Q(S, A) \leftarrow Q(S, A) + \alpha \left[ R + \gamma \max_a Q(S', a) - Q(S, A) \right]$

# Dyna

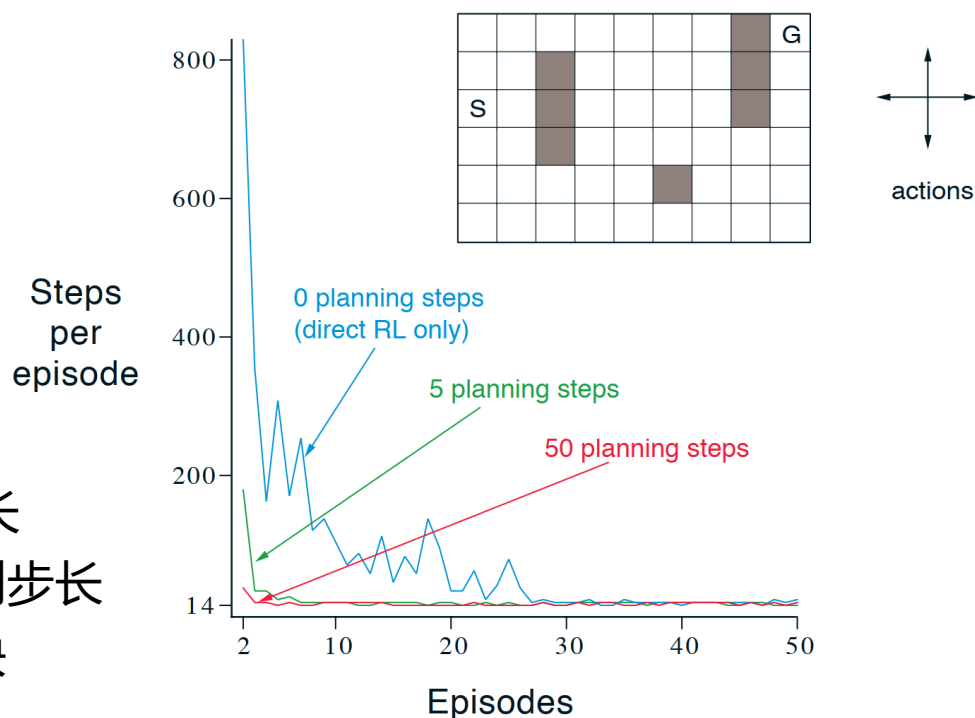
## 举例 1: 迷宫

### □ 环境

- 4个动作(上下左右)
- 碰到障碍物和边界静止
- 到达目标 ( $G$ ) , 得到奖励+1
- 折扣因子 0.95

### □ 结果

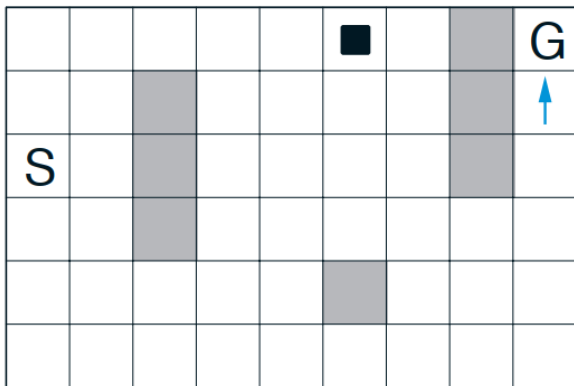
- 横轴代表游戏轮数
- 纵轴代表到达  $G$  花的时间步长
- 不同曲线代表采用不同的规划步长
- 规划步长越长, 表现收敛越快



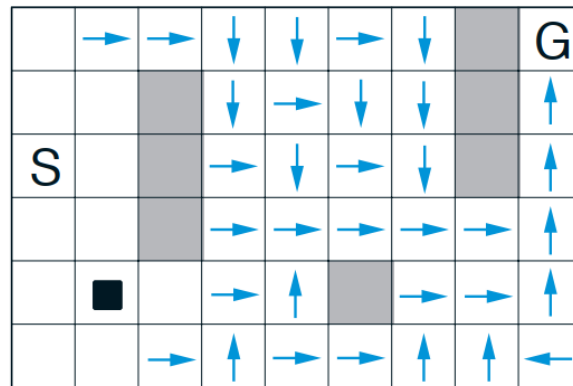
# Dyna

## 为什么更快

WITHOUT PLANNING ( $n=0$ )



WITH PLANNING ( $n=50$ )



# Dyna

---

## 模型不准了怎么办

- 环境是随机的，并且只观察到了有限的样本
- 模型使用了泛化性不好的函数估计
- 环境改变了，并且还没有被算法检测到

# Dyna

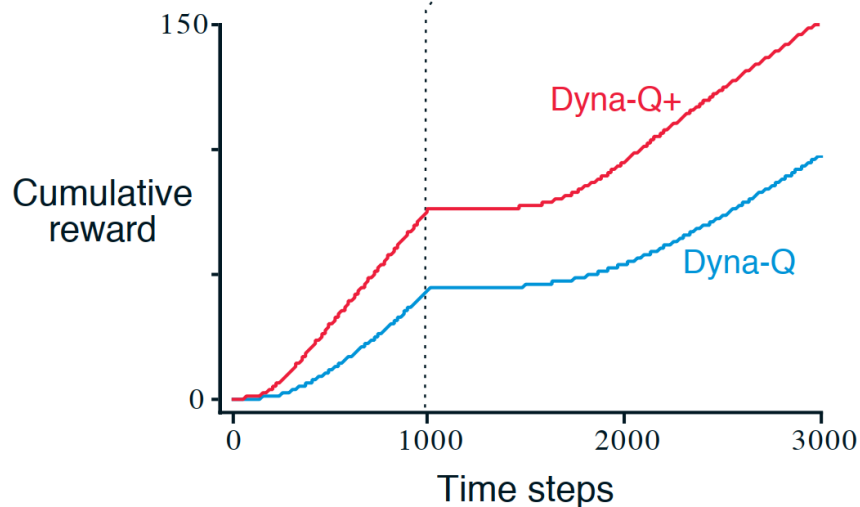
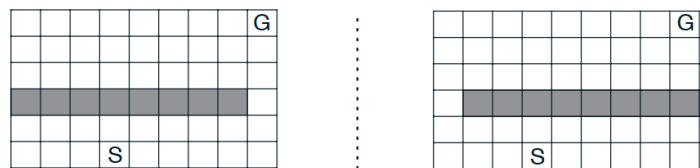
## 举例1：阻碍迷宫

### □ 环境:

- 1000步后障碍向右移动

### □ 结果:

- 横轴代表时间步
- 纵轴代表累计的收益
- Dyna-Q+加了探索



## Dyna-Q+

### □ 奖励更改为 $r + c\sqrt{\tau}$

- $r$ : 原来的奖励
- $c$ : 小的权重参数
- $\tau$ : 某个状态多久未到达过了



# Dyna

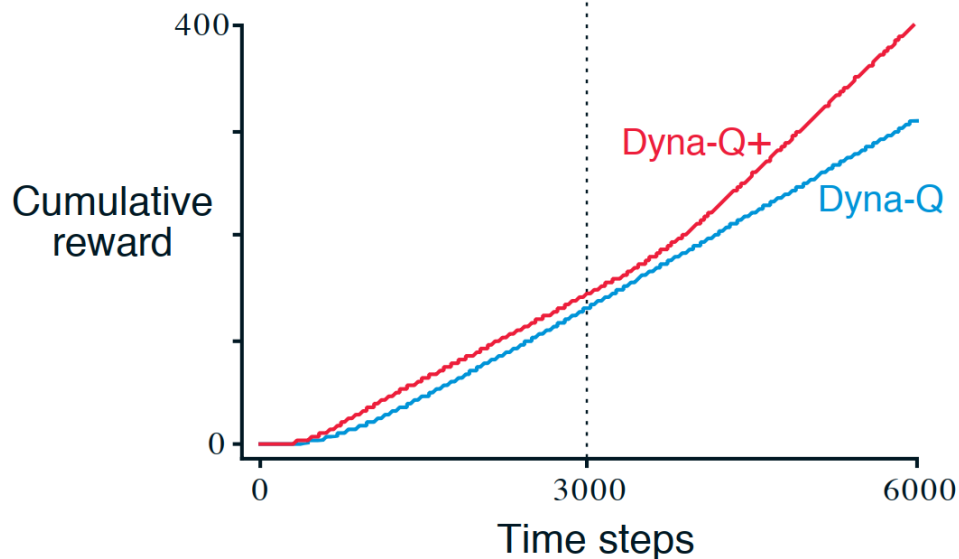
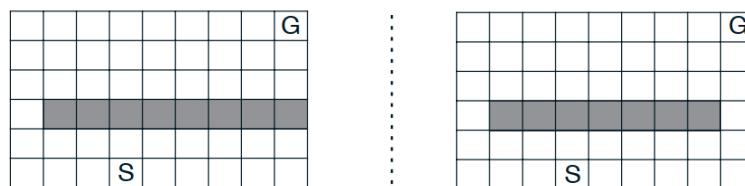
## 举例2: 捷径迷宫

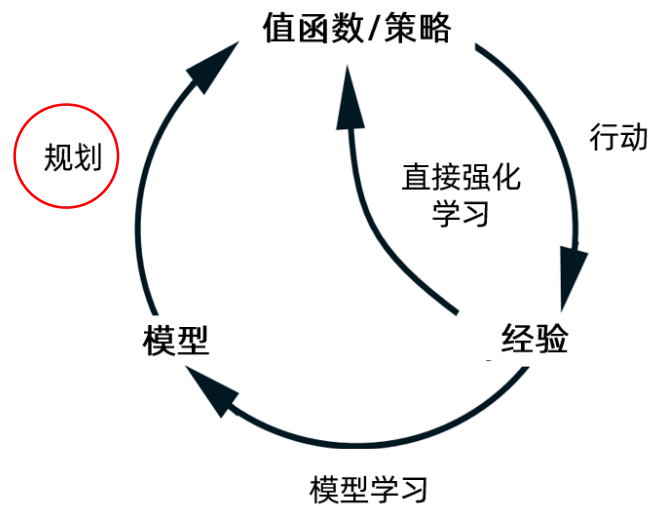
### □ 环境:

- 3000步出现捷径

### □ 结果:

- Dyna-Q+能够发现捷径





# 规划与学习: 采样方法

# 目录

Contents

01 优先级采样

02 期望更新和采样更新

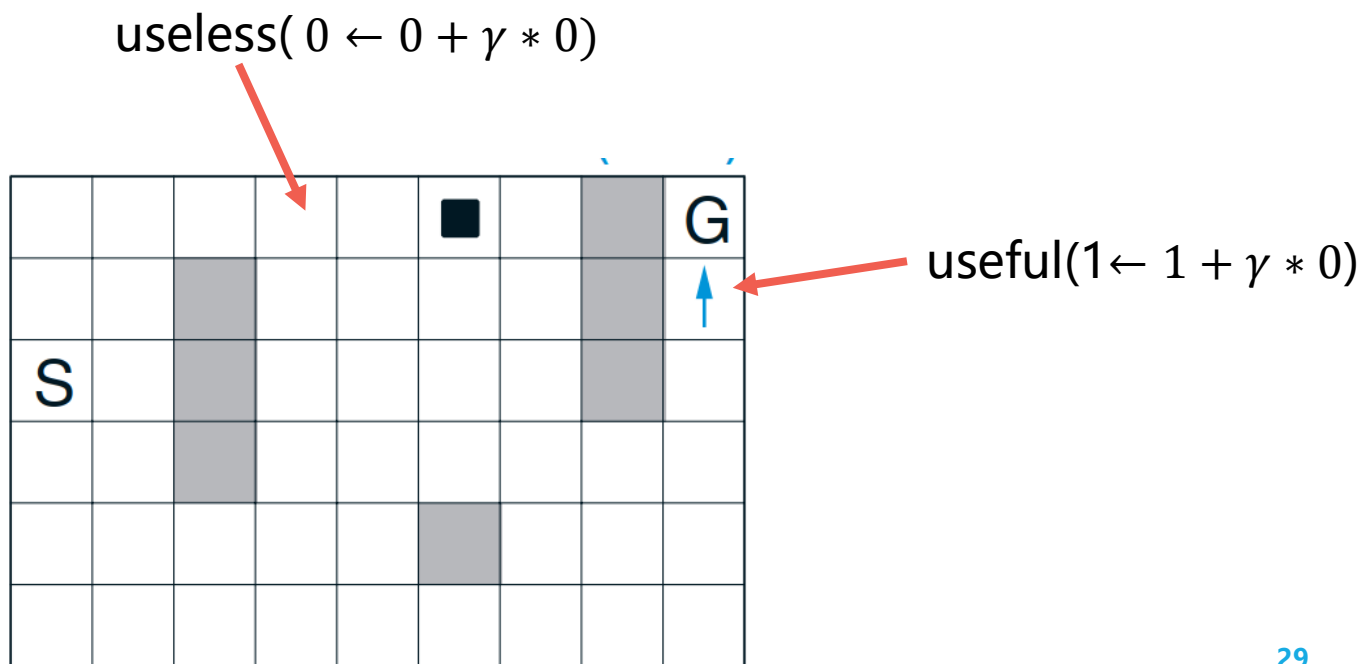
03 轨迹采样

01

# 优先级采样

# 常用的采样方法

- 均匀随机采样
- 模拟的经验和更新应集中在一些特殊的状态动作



# 更好的采样方法

- 后向聚焦 (backward focusing) :
  - 很多状态的值发生变化带动前继状态的值发生变化
- 有的值改变很多, 有的改变很少
  - 因此需要根据紧急程度, 给这些更新设置优先度进行更新

## 优先级采样

- 设置优先级更新队列
  - 根据值改变的幅度定义优先级:  $P \leftarrow \left| R + \gamma \max_a Q(S', a) - Q(S, A) \right|$

# 优先级采样

算法: 确定性环境中的优先级采样

对于所有的 $s \in \mathcal{S}$ 和 $a \in \mathcal{A}(s)$ , 初始化值函数 $Q(s, a)$ 和模  $Model(s, a)$ ; 初始化优先级队列 $PQueue$ 为空

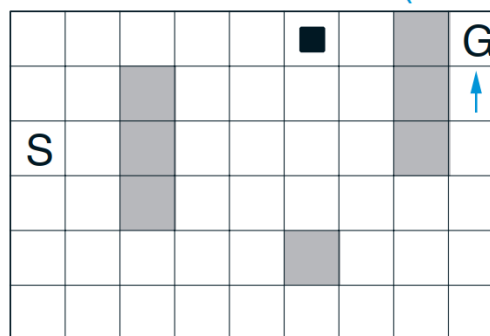
重复以下步骤:

1. 令 $S \leftarrow$  当前 (非终止) 状态
2. 令 $A \leftarrow \epsilon$ -greedy( $S, Q$ )
3. 做动作 $A$ ; 得到奖励 $R$ 和状态 $S'$
4. 令 $P \leftarrow |R + \gamma \max_a Q(S', a) - Q(S, A)|$
5. 如果 $P > \theta$ , 将 $S, A$ 以优先级 $P$ 插入 $PQueue$
6. 重复以下步骤 $n$ 次:
  - a. 令 $S, A \leftarrow PQueue$ 队列头元素
  - b. 令 $R, S' \leftarrow Model(S, A)$  确定性环境
  - c.  $Q(S, A) \leftarrow Q(S, A) + \alpha [R + \gamma \max_a Q(S', a) - Q(S, A)]$
  - d. 对于所有能够到达 $S$ 的 $\bar{S}, \bar{A}$ :
    - a. 令 $\bar{R} \leftarrow$ 模型对于 $\bar{S}, \bar{A}, S$ 预测的奖励
    - b. 令 $P \leftarrow |\bar{R} + \gamma \max_a Q(S, a) - Q(\bar{S}, \bar{A})|$
    - c. 如果 $P > \theta$ , 将 $\bar{S}, \bar{A}$ 以优先级 $P$ 插入 $PQueue$

# 优先级采样

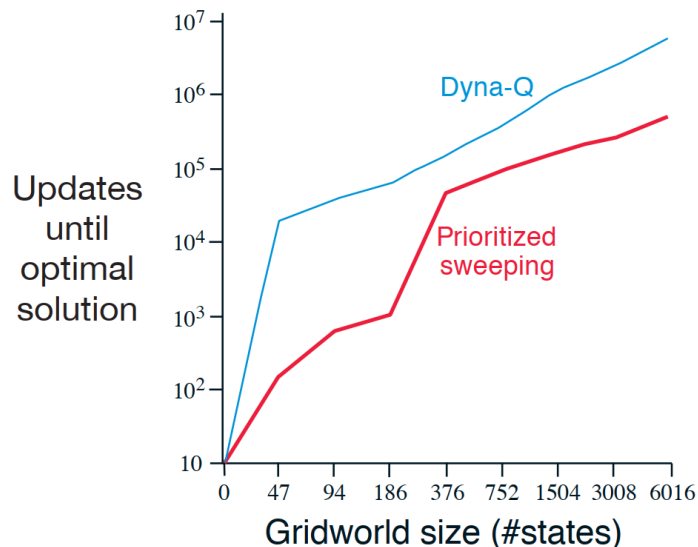
## 举例: 迷宫

- 横轴代表格子世界的大小
- 纵轴代表收敛到最优策略的更新次数
- 优先级采样收敛更快



## 局限性及改进

- 随机环境中利用期望更新 (expected updates) 的方法
  - 浪费很多计算资源在一些低概率的状态转移 (transitions) 上
- 引入采样更新 (sample updates)







02

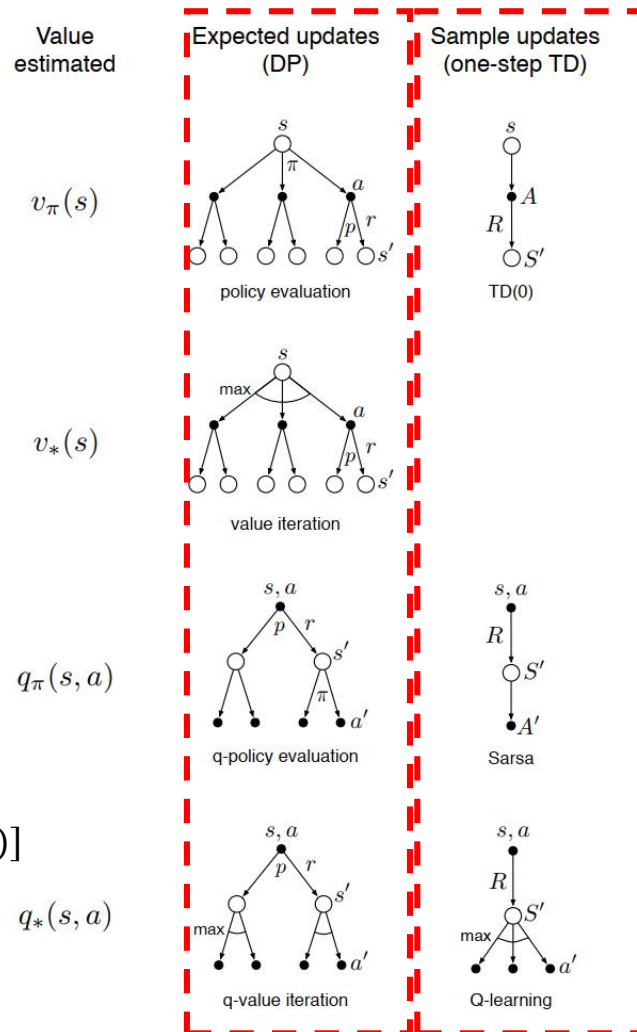
**期望更新和  
采样更新**

# 期望更新和采样更新

- 值函数:  $V(s)$
- 动作值函数:  $Q(s, a)$
- 期望更新或者采样更新

## 比较

- 期望更新  $Q(s, a) \leftarrow \sum_{s', r} \hat{p}(s', r | s, a) [r + \gamma \max_{a'} Q(s', a')]$ 
  - 需要分布模型
  - 需要更大的计算量
  - 没有偏差更准确
- 采样更新  $Q(s, a) \leftarrow Q(s, a) + \alpha [r + \gamma \max_{a'} Q(s', a') - Q(s, a)]$ 
  - 只需要采样模型
  - 计算量需求更低
  - 受到采样误差(sampling error)的影响



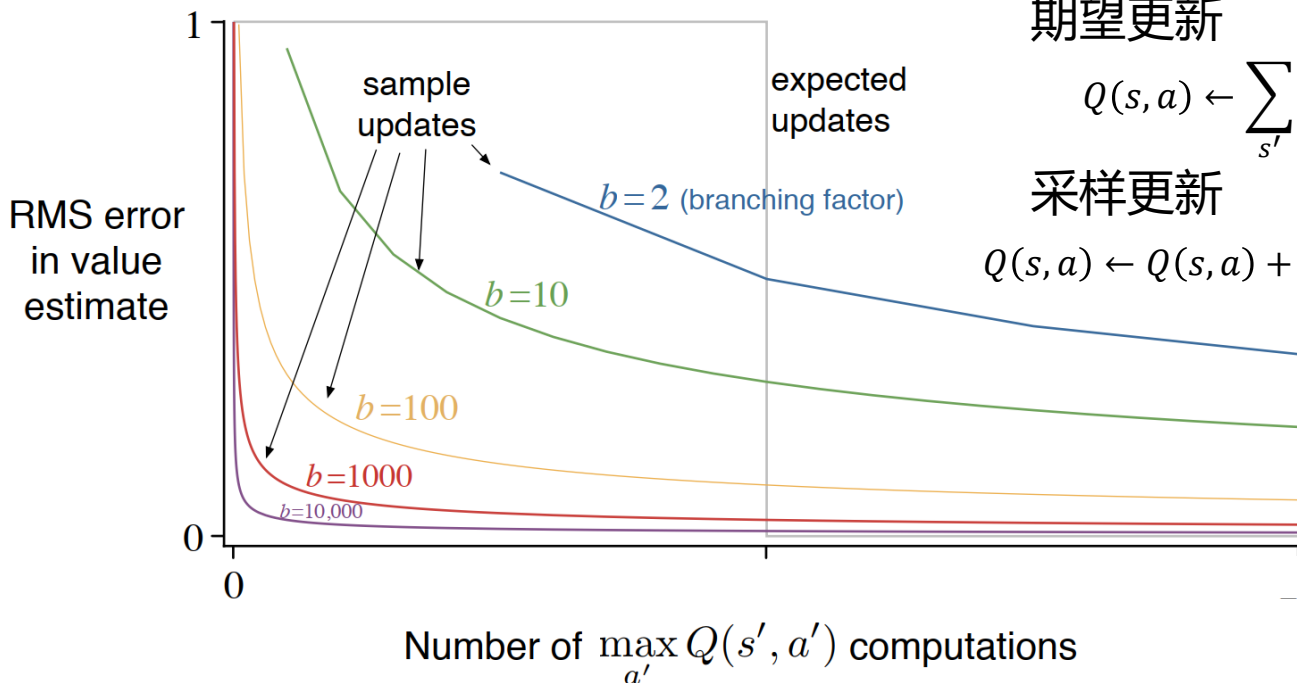
# 不同分支因子下的表现

## □ 设定

- $b$  个后续状态等可能
- 初始估计误差为1
- 下一个状态值假设估计正确

## □ 结果

- 分支因子越多, 采样更新越接近期望更新
- 大的随机分支因子和状态数量较多的情况下, 采样更新更好



期望更新

$$Q(s, a) \leftarrow \sum_{s'} \hat{p}(s'|s, a) [r + \gamma \max_{a'} Q(s', a')]$$

采样更新

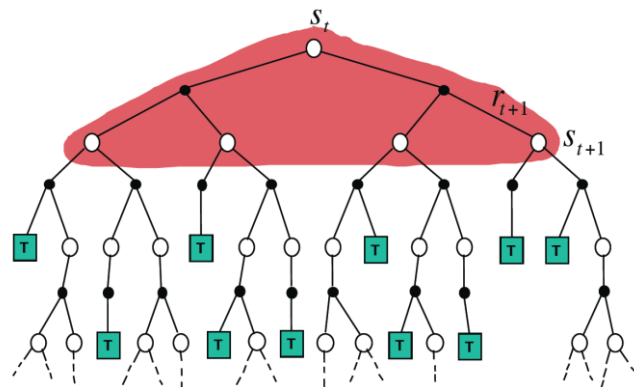
$$Q(s, a) \leftarrow Q(s, a) + \alpha [r + \gamma \max_{a'} Q(s', a') - Q(s, a)]$$

03

# 轨迹采样

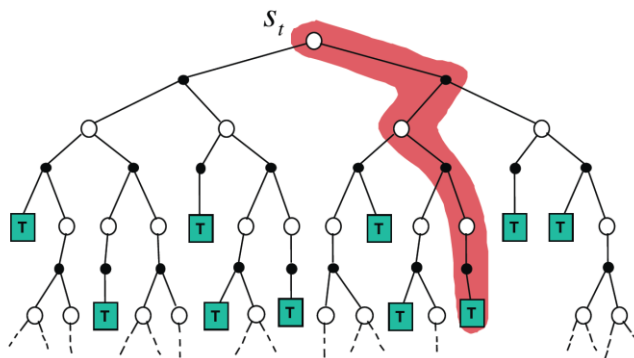
# 轨迹采样

- 动态规划
  - 对整个状态空间进行遍历
  - 没有侧重实际需要关注的状态上
- 在状态空间中按照特定分布采样
  - 根据当前策略下所观测的分布进行采样



## 轨迹采样

- 状态转移和奖励由模型决定
- 动作由当前的策略决定



采样数据 → 评估当前策略

估计模型

On policy

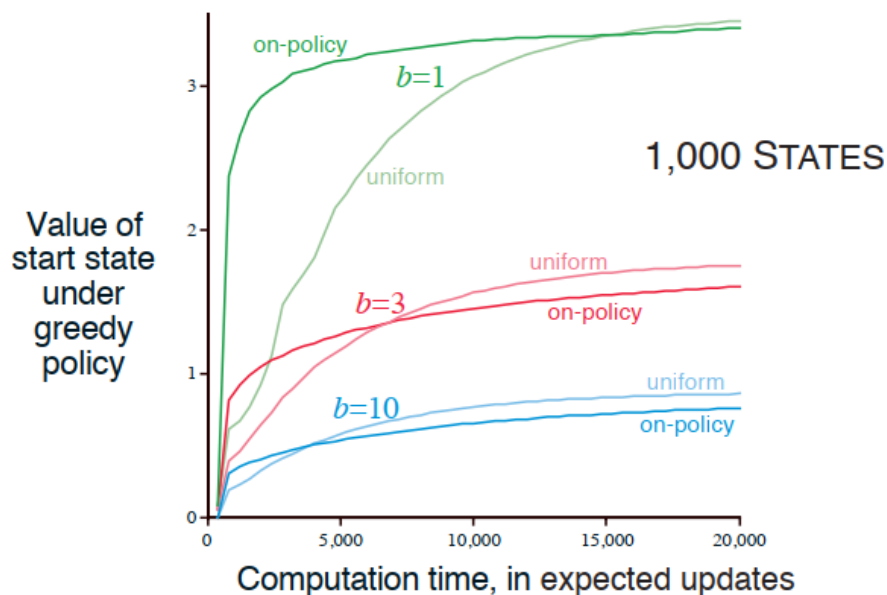
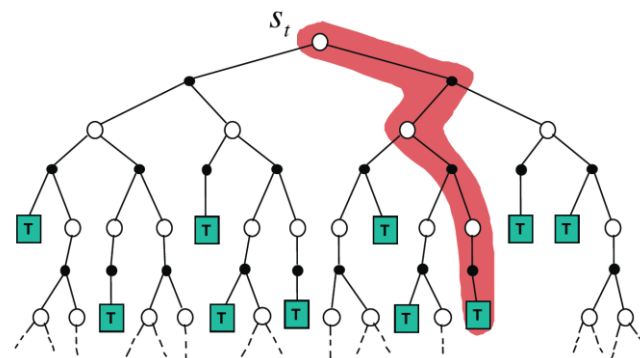
# 轨迹采样

## □ 优点

- 不需要知道当前策略下状态的分布
- 计算量少，简单有效

## □ 缺点

- 不断重复更新已经被访问的状态



- 不同的分支因子下的表现
- 确定性环境中表现比较好

# 小结

---

- 优先级采样
  - 收敛更快
  - 随机环境使用期望更新，计算量大
  
- 期望更新和采样更新
  - 期望更新计算量大但是没有偏差
  - 采样更新计算量小但是存在采样偏差
  
- 轨迹采样
  - 采样更新，计算量小
  - 不断重复某些访问过的状态



# 规划与学习: 决策时规划



# 目录

Contents

**01 实时动态规划**

**02 决策时规划**

01

# 实时动态规划

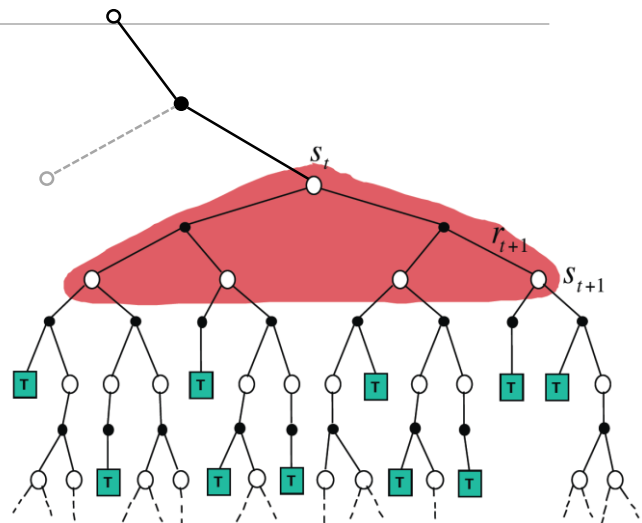
# 实时动态规划

- 异步价值迭代只储存一份价值函数

对轨迹采样中的状态s

$$V(s) \leftarrow \max_{a \in A} \sum_{s' \in S} P_{s,a}(s') [R(s, a, s') + \gamma V(s')]$$

采样更新

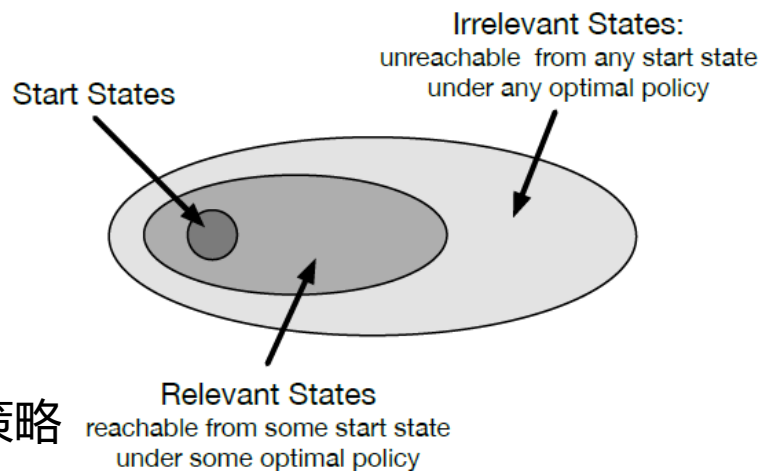


- 和传统动态规划的区别

- 实时的轨迹采样
- 只更新轨迹访问的状态值

- 优势

- 能够跳过策略无关的状态
- 在解决状态集合规模大的问题上具有优势
- 满足一定条件下可以以概率1收敛到最优策略



# 实时动态规划(RTDP)

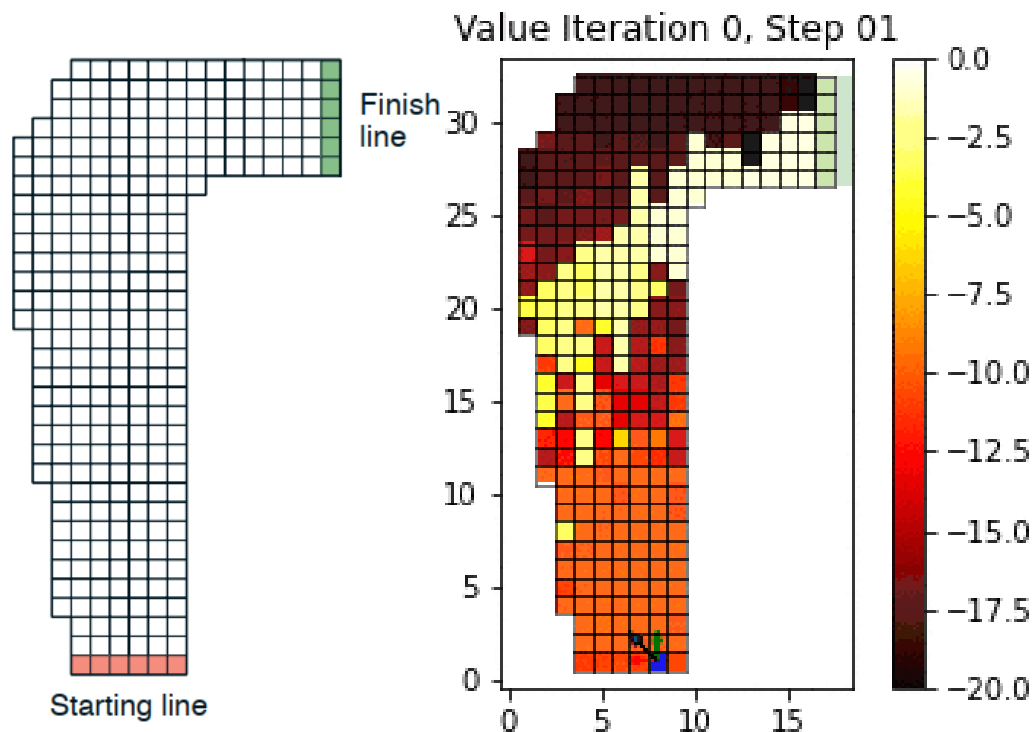
## □ 跑道问题 (Racetrack)

### □ 环境:

- 任务: 从起点跑到终点
- 状态: 二维坐标、二维速度
- 动作: 每维速度的+1, -1, 不变

### □ 结果:

- 可到达状态:
  - 随机策略: 9115
  - 最优策略: 599
- 更新次数少了一半



	DP	RTDP
Average computation to convergence	28 sweeps	4000 episodes
Average number of updates to convergence	252,784	127,600
Average number of updates per episode	—	31.9
% of states updated $\leq 100$ times	—	98.45
% of states updated $\leq 10$ times	—	80.51
% of states updated 0 times	—	3.18

02

# 决策时规划

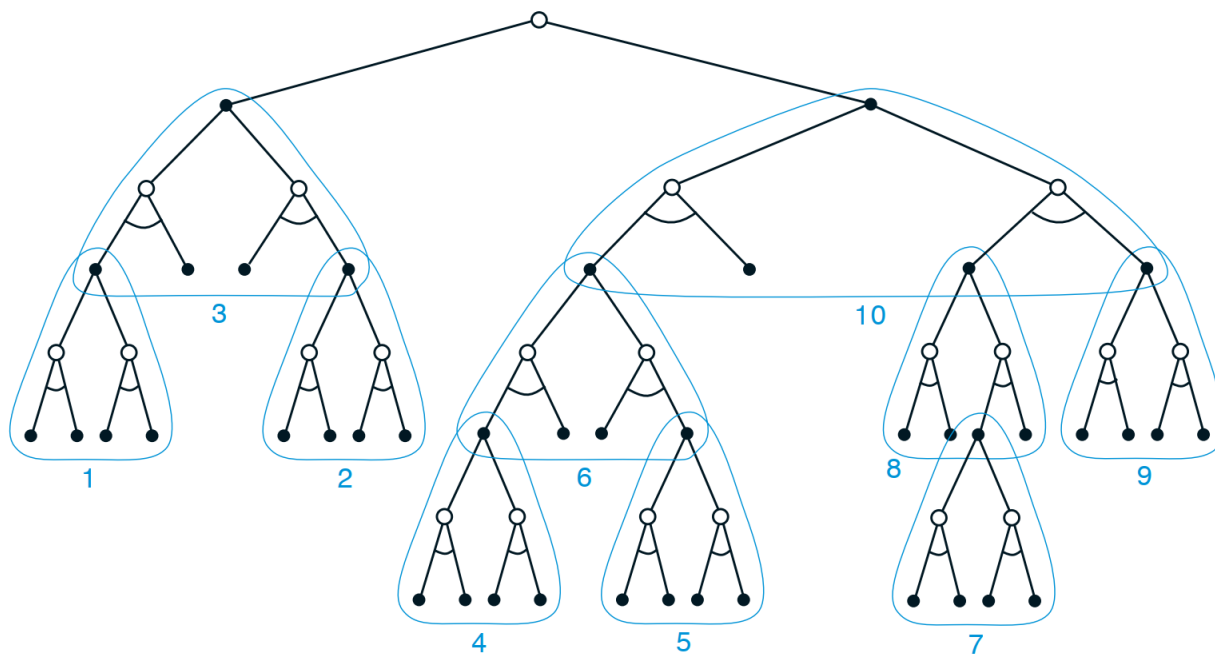
# 决策时规划

---

- 背景规划 (Background Planning)
  - 规划是为了更新很多状态值供后续动作的选择
  - 如动态规划, *Dyna*
  
- 决策时规划 (Decision-time Planning)
  - 规划只着眼于当前状态的动作选择
  - 在不需要快速反应的应用中很有效, 如棋类游戏

# 启发式搜索

- 访问到当前状态(根节点), 对后续可能的情况进行树结构展开
- 叶节点代表估计的值函数
- 回溯到当前状态(根节点), 方式类似于值函数的更新方式



# 启发式搜索

---

- 决策时规划，着重于当前状态
- 贪婪策略在单步情况下的扩展
  - 启发式搜索看多步规划下，当前状态的最优行动
- 搜索越深，计算量越大，得到的动作越接近最优
- 性能提升不是源于多步更新，而是源于专注当前状态的后续可能



# Rollout算法

---

- 从当前状态进行模拟的蒙特卡洛估计
- 选取最高估计值的动作
- 在下一个状态重复上述步骤

## 特点

- 决策时规划，从当前状态进行 $rollout$
- 直接目的类似于策略迭代和改进，寻找更优的策略
- 表现取决于蒙特卡洛方法估值的准确性

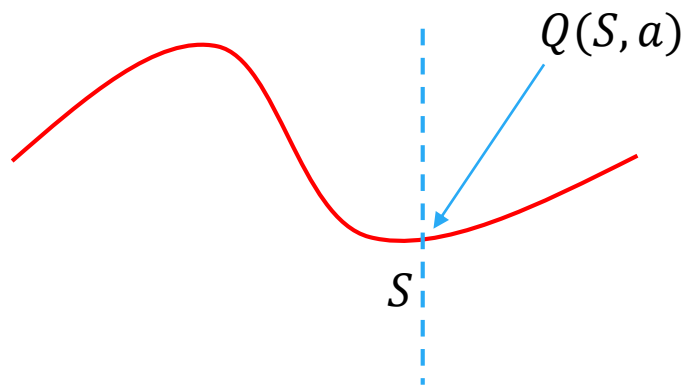
# Rollout算法

## 时间复杂度

- $Time = \sum_{tr=1}^N \sum_{st=1}^K [\sum_{a=1}^A T_{eval}(S(st), a) + T_{choose}(A)]$ 
  - $A$ : 决策的动作空间
  - $K$ : rollout 一个轨迹的平均步数
  - $T_{eval}(S(st), a)$ : 在第  $st$  步下, 估计  $(s, a)$  值函数的时间
  - $T_{choose}(A)$ : rollout 每步做出决策的时间
  - $N$ : rollout 轨迹的次数

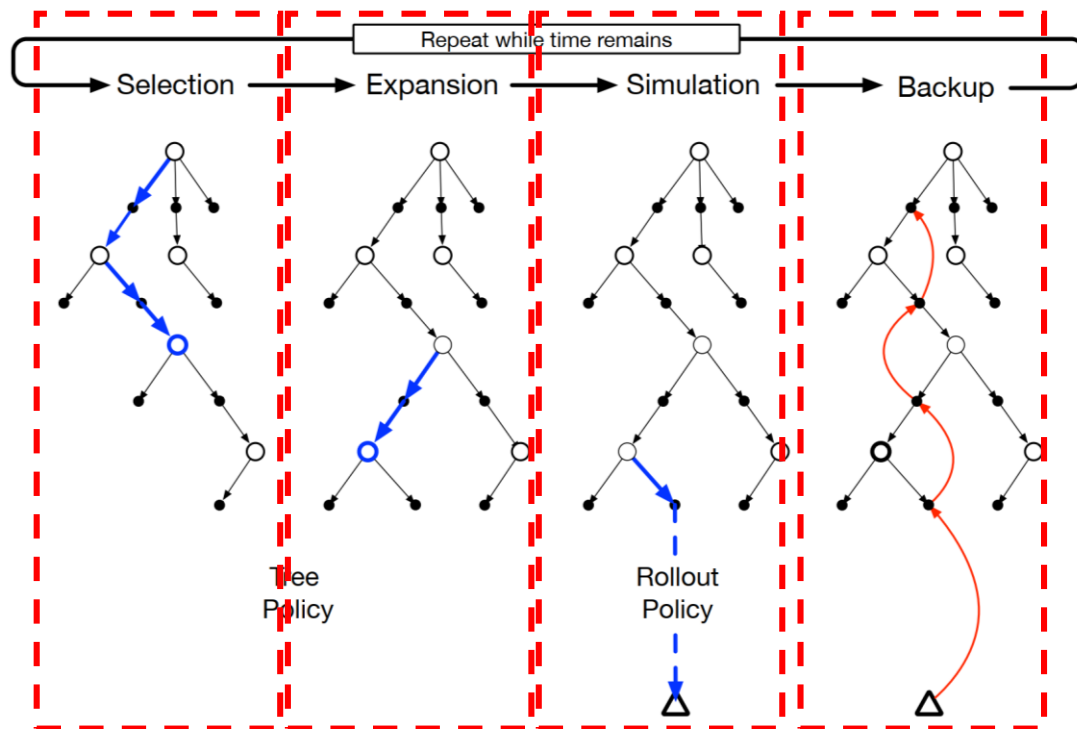
## Rollout算法的加速方法

- 多个处理器并行采样
- 轨迹截断, 用存储的值估计代替回报
- 剔除不可能成为最佳动作的动作



# 蒙特卡洛树搜索

1. 选择: 根据树策略(动作值函数)遍历树到一个叶节点
2. 扩展: 从选择的叶节点出发选择未探索过的动作到达新的状态
3. 模拟: 从新的状态出发按照 *rollout* 策略进行轨迹模拟
4. 回溯: 得到的回报回溯更新树策略, *rollout* 访问的状态值不会被保存
5. 重复上述步骤直至计算资源耗尽, 从根节点选择最优动作
6. 得到新状态, 保留原有树的新状态下的部分节点
7. 重复上述步骤直至游戏结束



# 蒙特卡洛树搜索

- 蒙特卡洛控制+决策时规划（类似于 *rollout*）
- 保留了过去一部分的经验数据。
  - 下一个状态树的初始树是上一个状态树具有高回报的部分

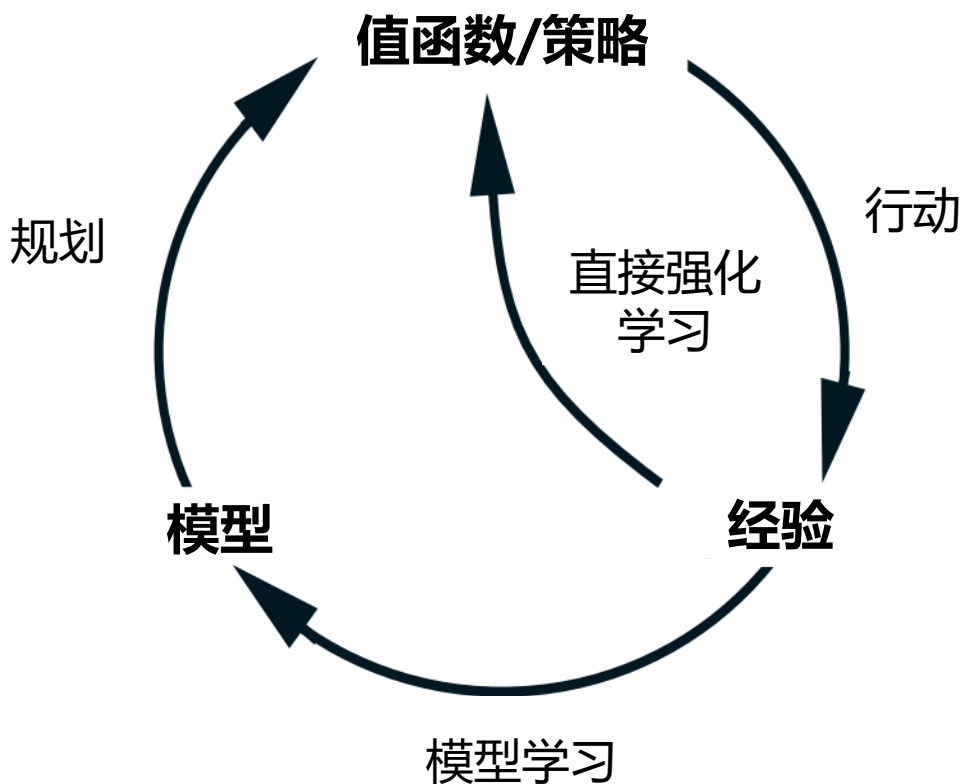
## 应用

- AlphaGo
  - 16 年五番棋比赛中 4:1 李世石
  - 17 年乌镇围棋峰会中 3:0 柯洁



# 基于规划的强化学习方法总结

- 模型和规划
  - 模型是什么
  - 规划是什么
- 基于模型的算法
  - Dyna
  - Dyna-Q+
- 期望更新和采样更新
  - 优先级采样
  - 轨迹采样
- 实时动态规划
- 决策时规划
  - 启发式算法
  - Rollout 算法
  - 蒙特卡洛树搜索



**THANK YOU**