人工知能プログラミング演習第 6 回

株式会社ディー・エヌ・エー/東京電機大学 講師 甲野 佑

東京電機大学鳩山キャンパス 2018/May/21

Google drive

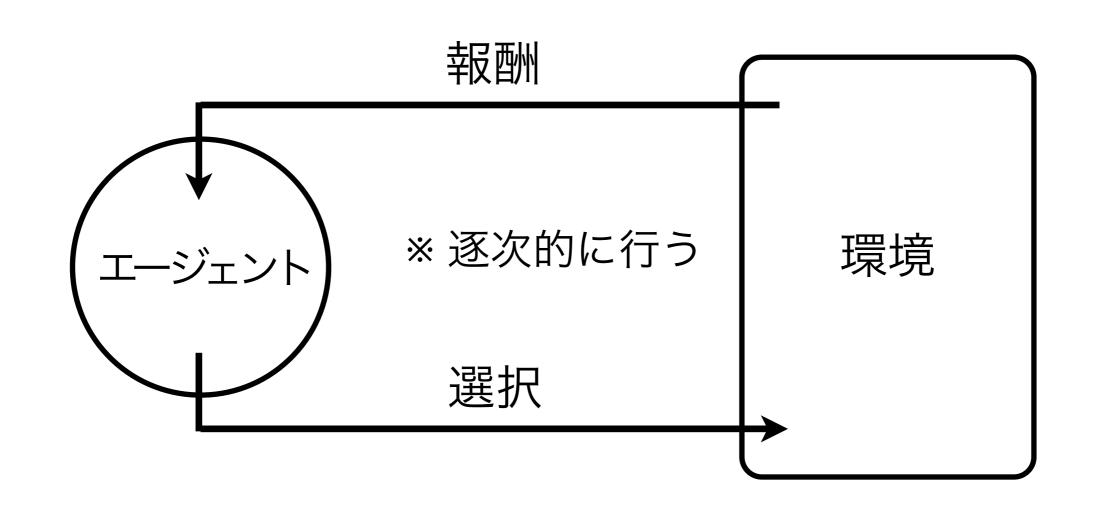
授業ドライブ: https://goo.gl/QSppHs

前々回まで見ていた google drive は見れなくなります 開けない人は副手に連絡

今回の内容

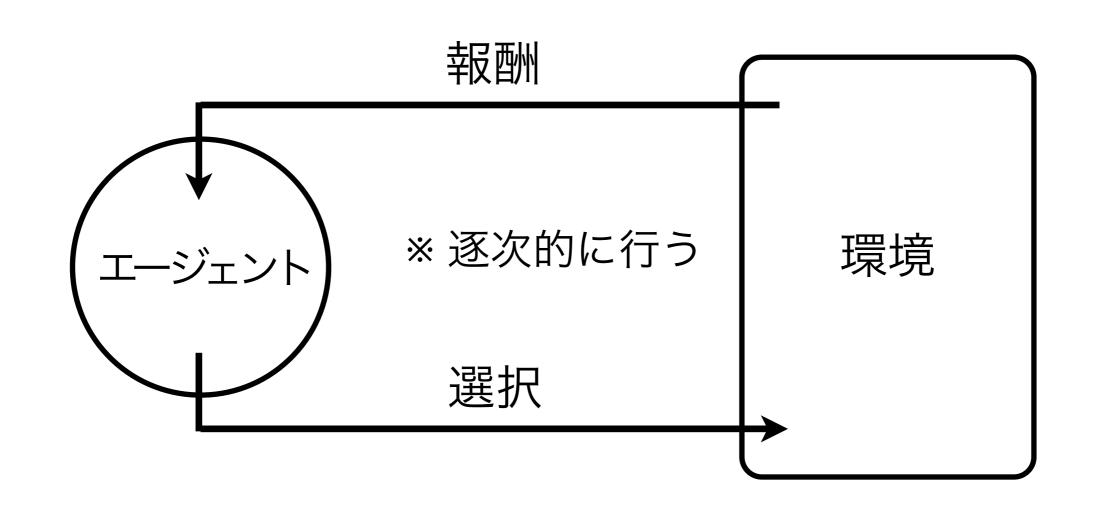
強化学習概要 A/B テスト 速さと正確さのトレードオフ 多本腕バンディット問題 メタバンディットアルゴリズム

強化学習



エージェントが実際に環境に**働きかけ**て 試行錯誤により多数の選択肢から最良の選択肢を**見つけ**て **獲得報酬を最大化**する事が目的

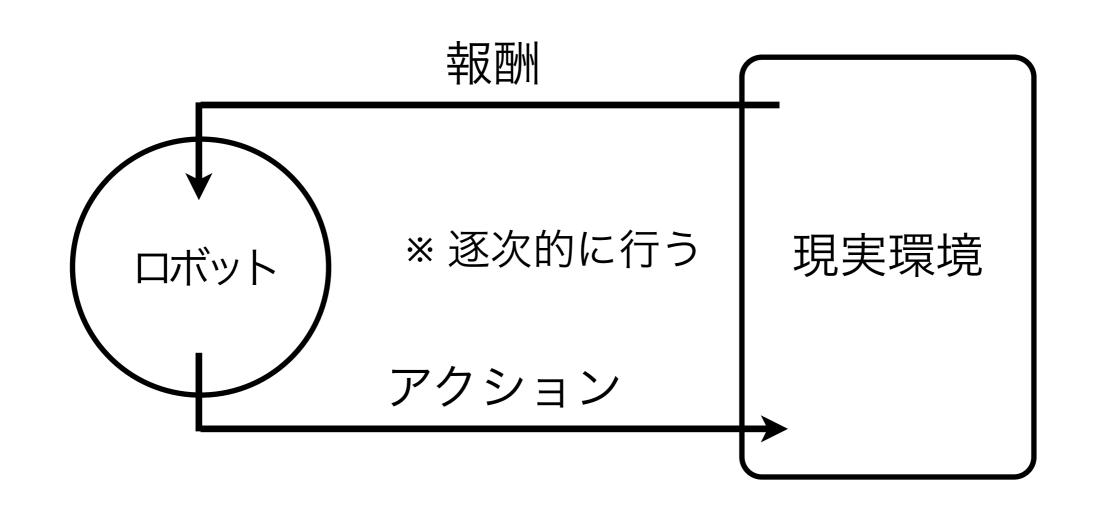
強化学習



強化学習には様々な側面があるが 試行錯誤が必要な

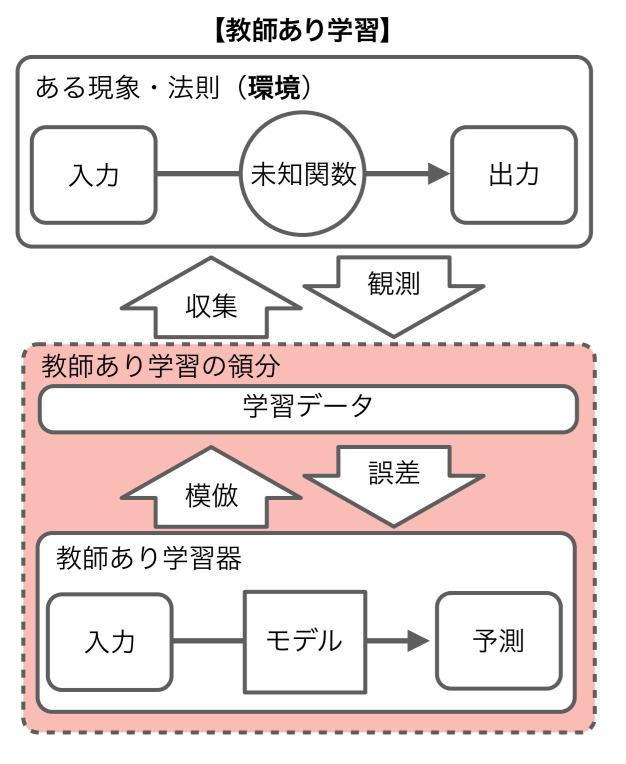
未知の環境での逐次的な**意思決定**として扱った

強化学習

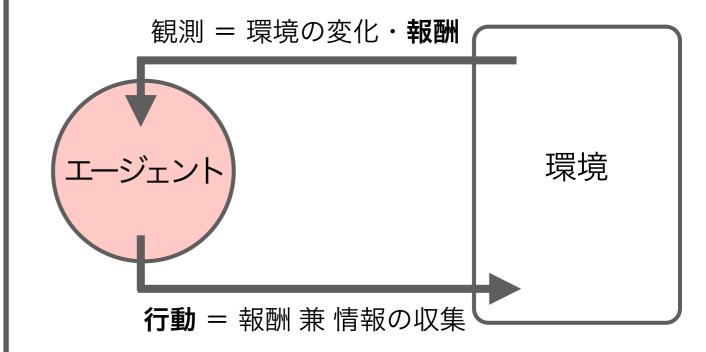


その理由は

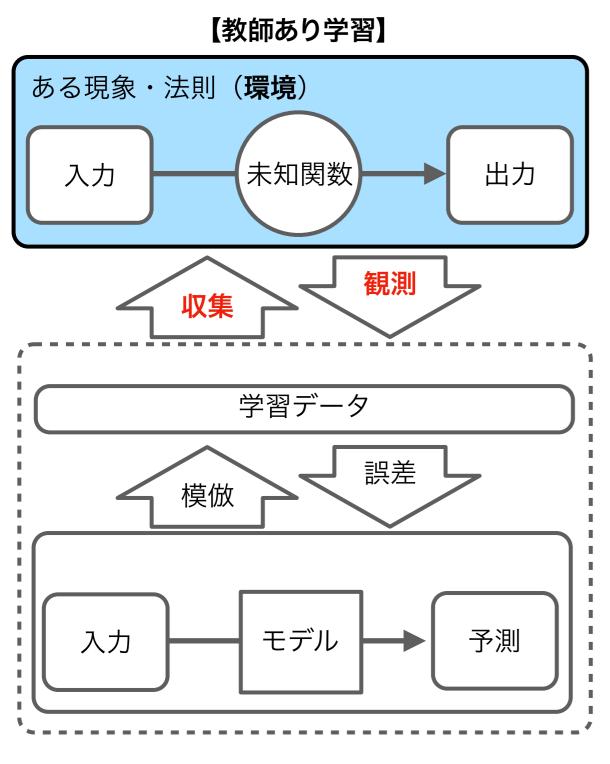
【ゼロから学習し新たな状況にも対処できる人工知能】 への寄与を目指しているから



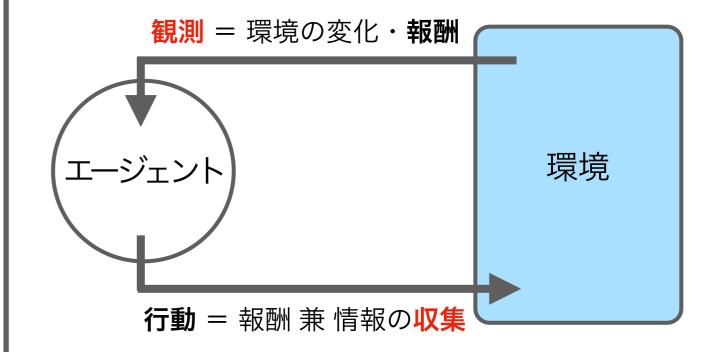
【強化学習】



- **学習データ**から未知関数を学習モデルに模倣させるのが**教師あり学習**
- 環境 (母集団) から学習データの収集は教師あり学習では与えられる前提

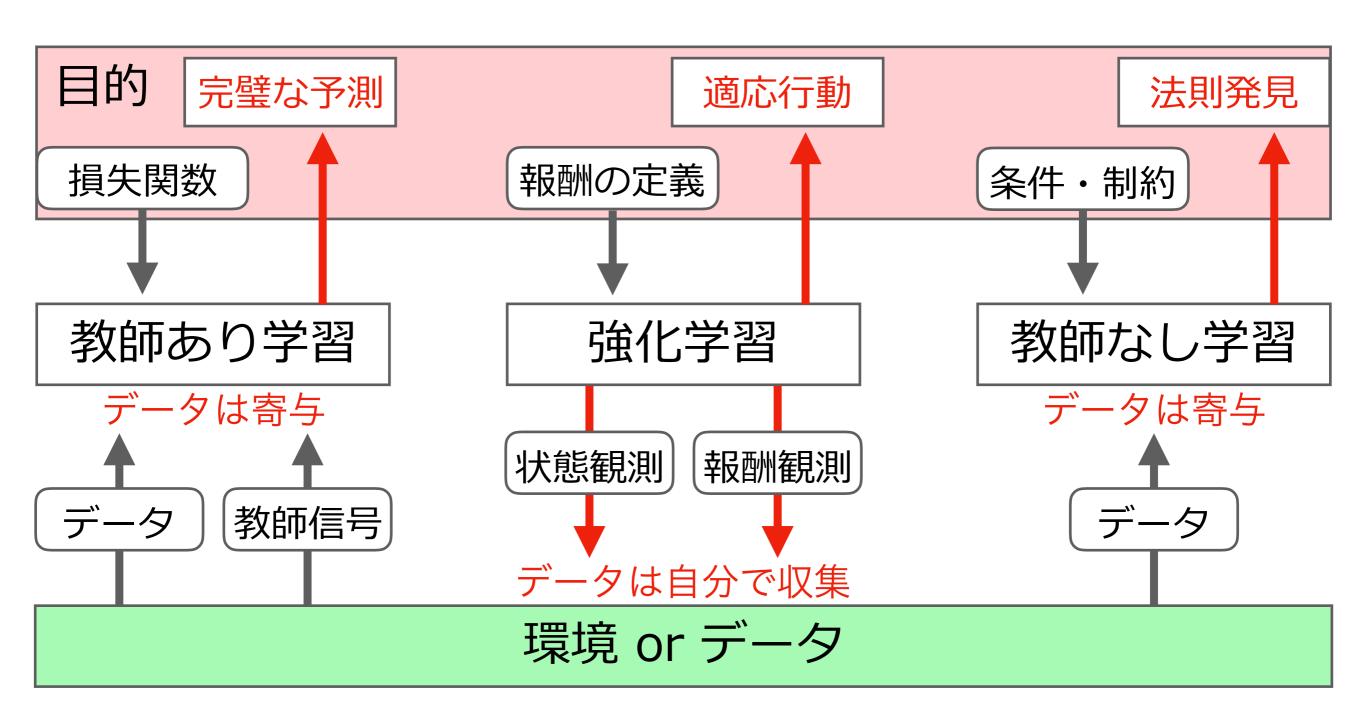


【強化学習】



- 環境からデータを環境から主体的に取得して来ることが前提
- 環境の遷移 (= どんなデータが手に入るか) はエージェント自身の選択次第

機械学習



強化学習は"半教師あり学習"と呼ばれるがそれは間違い 環境を探索して主体的にデータを獲得しつつ最適化

単純な強化学習課題の例



【A/Bテスト】が有名

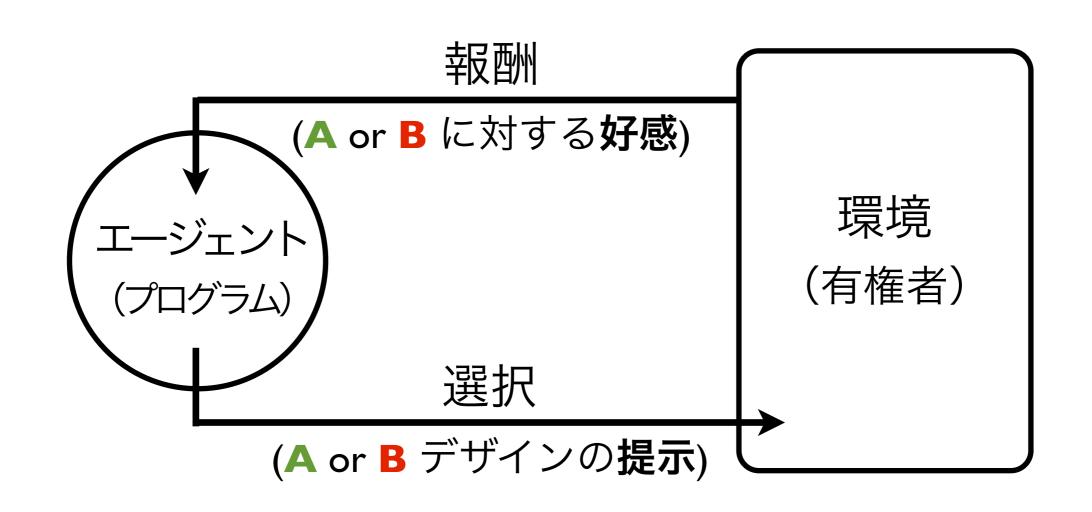
※ 2008年大統領選挙でオバマ陣営が宣伝サイトデザインで 使用して40%ほどコンバージョン(広告成果)を向上させた

単純な強化学習課題の例



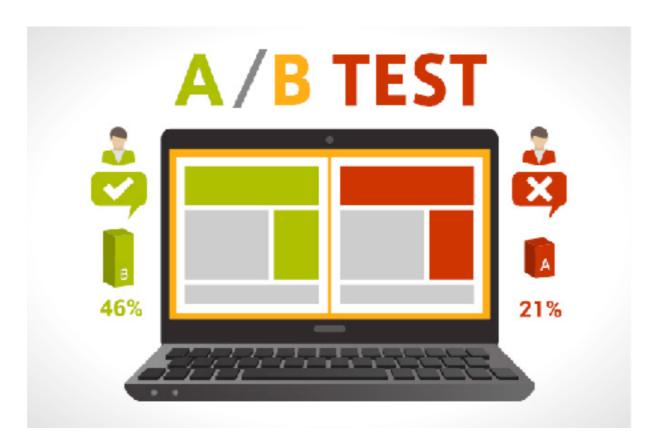
【A/Bテスト】が有名

逐次的に A or B のサイトデザインを選択させて 人間の好みのデザインに最適化させる

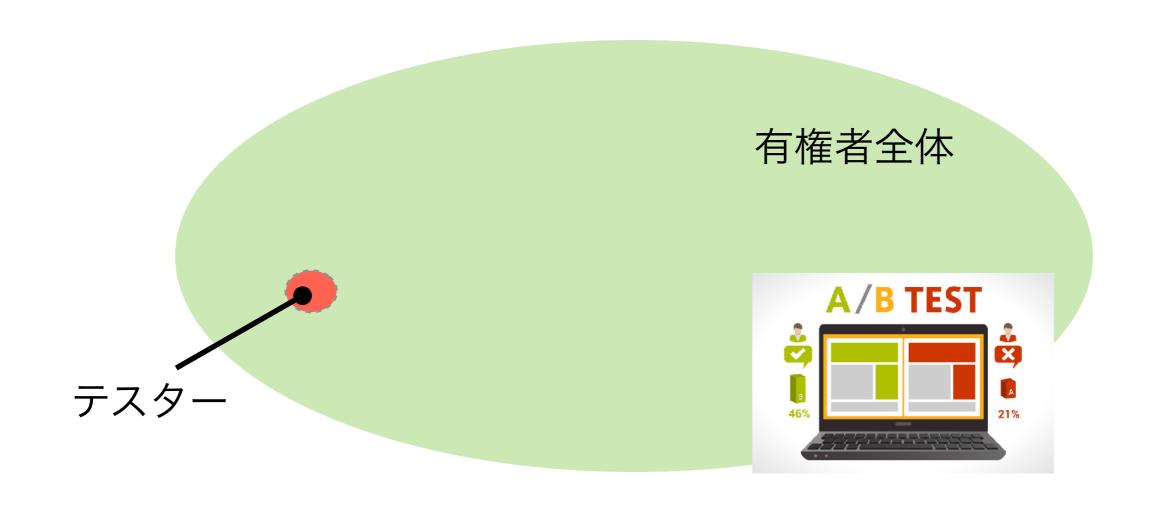


【A/Bテスト】が有名

選択 = \mathbf{A} or \mathbf{B} のサイトデザインの提示 報酬 = 提示されたデザインへの好感

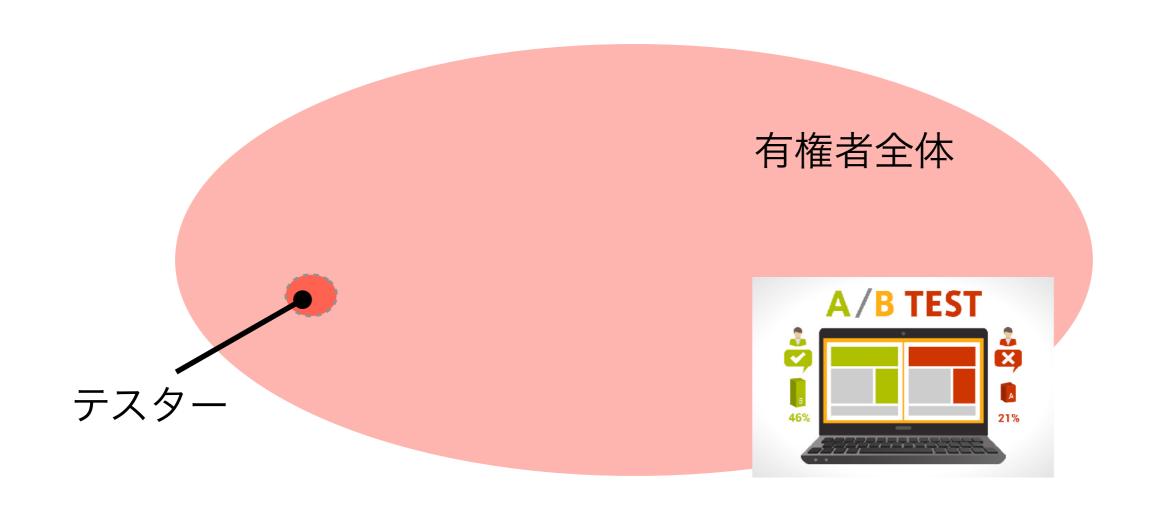


【**A/Bテスト**】が有名 利点としては**デザインの改善**が **掲載期間中**に**自律的**に行える事が挙げられる



【A/Bテスト】が有名

有権者全体とテスターの好みの**偏り**を考慮しなくて良い

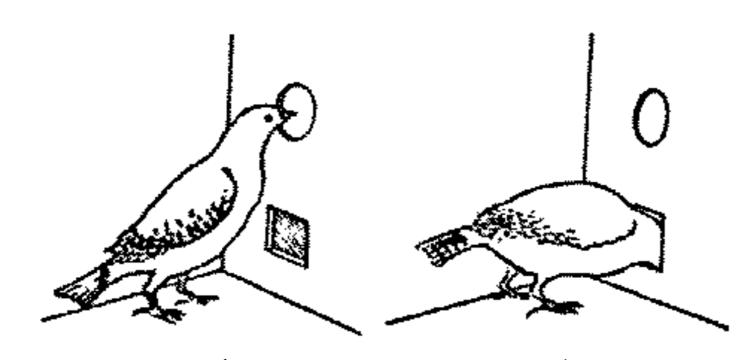


【A/Bテスト】が有名

有権者全体とテスターの好みの**偏り**を考慮しなくて良い 掲載期間中の**流行の変化**にも対応できる

強化学習と基本

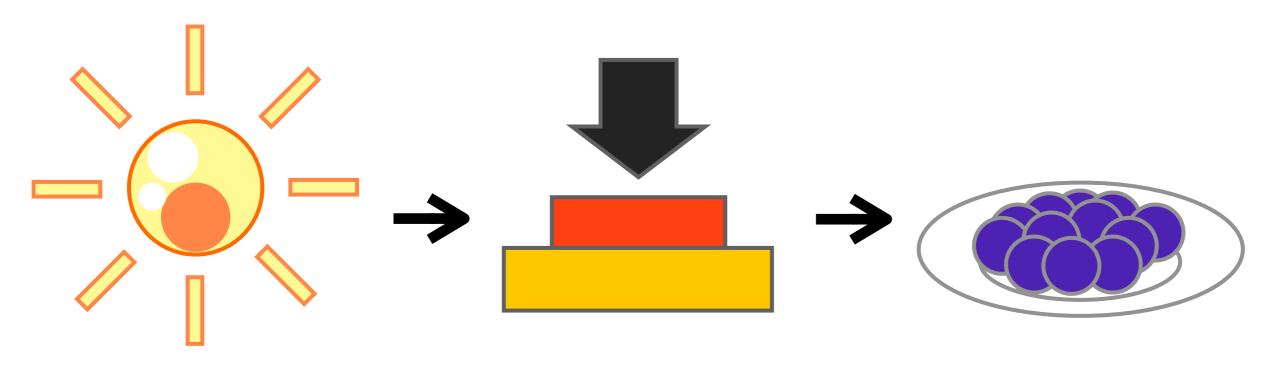
スキナー箱等に代表される動物の行動学習が アルゴリズムの原点のひとつ



※ボタンを押すと餌が出る

餌=**強化子**(ABテストにおける有権者の評価)による **行動**(特定のデザイン)の**強化**が基本

基本的には鳩の条件付け実験"スキナー箱"そのもの

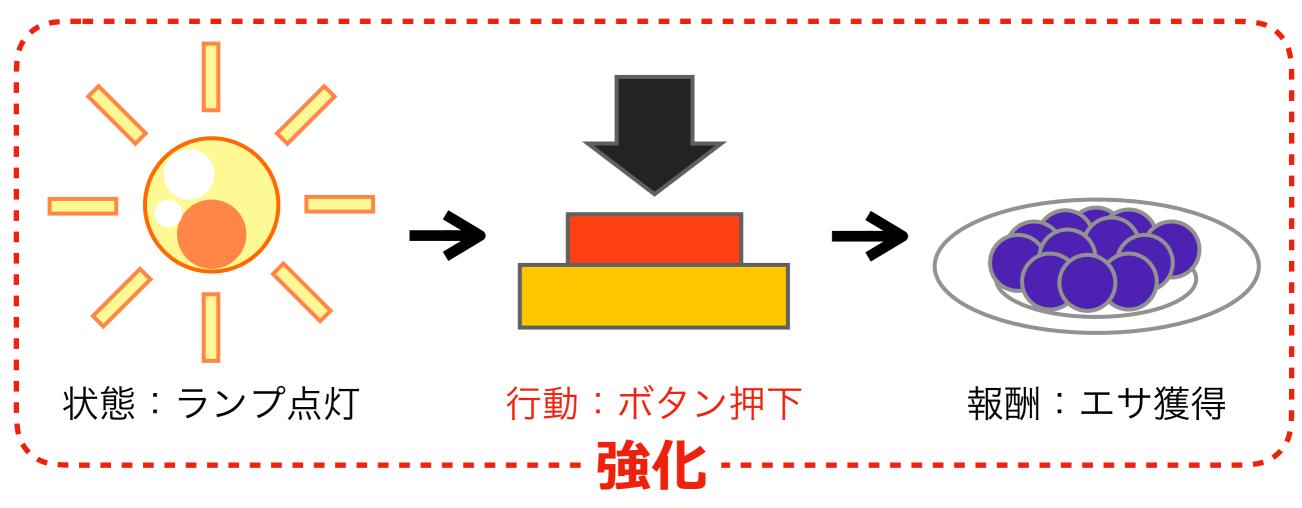


状態:ランプ点灯

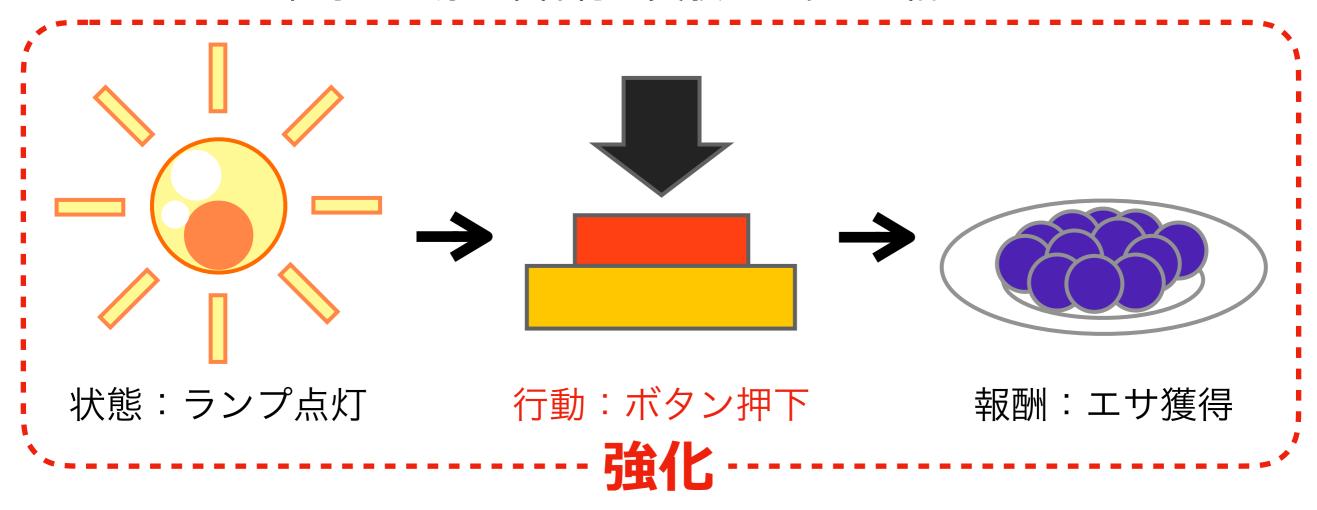
行動:ボタン押下

報酬:エサ獲得

基本的には鳩の条件付け実験"スキナー箱"そのもの



基本的には鳩の条件付け実験"スキナー箱"そのもの



理屈は犬に芸を覚えさせるのとほぼ同じ (繰り返し)

→ 基本の理屈は単純

【例】

・web広告のデザインや提示バナー選択



【例】

- ・web広告のデザインや提示バナー選択
- ・新薬、新農法の臨床・実験
- ・リクエストへのサーバーのリソース割り当て

【例】

- ・web広告のデザインや提示バナー選択
- ・新薬、新農法の臨床・実験
- ・リクエストへのサーバーのリソース割り当て
- ・動物の行動学習モデル(原点の一つ)
- ・ロボットの自律的な行動学習



【例】

- ・web広告のデザインや提示バナー選択
- ・新薬、新農法の臨床・実験
- ・リクエストへのサーバーのリソース割り当て
- ・動物の行動学習モデル(原点の一つ)
- ・ロボットの自律的な行動学習

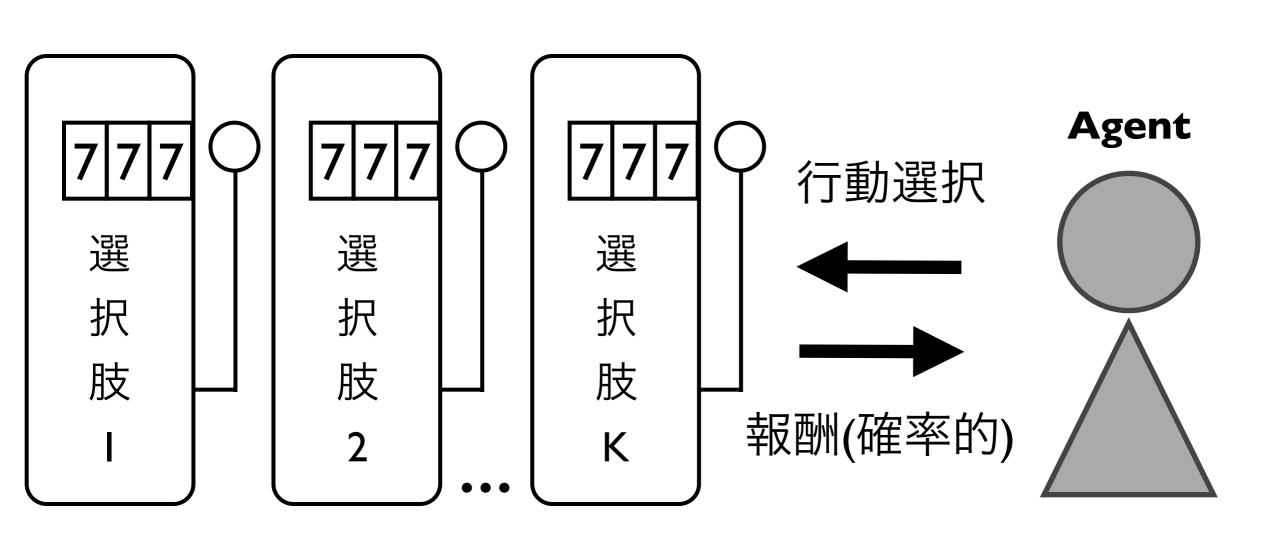
限られた**サンプリング数**での動的な**意思決定**に用いられる

【例】

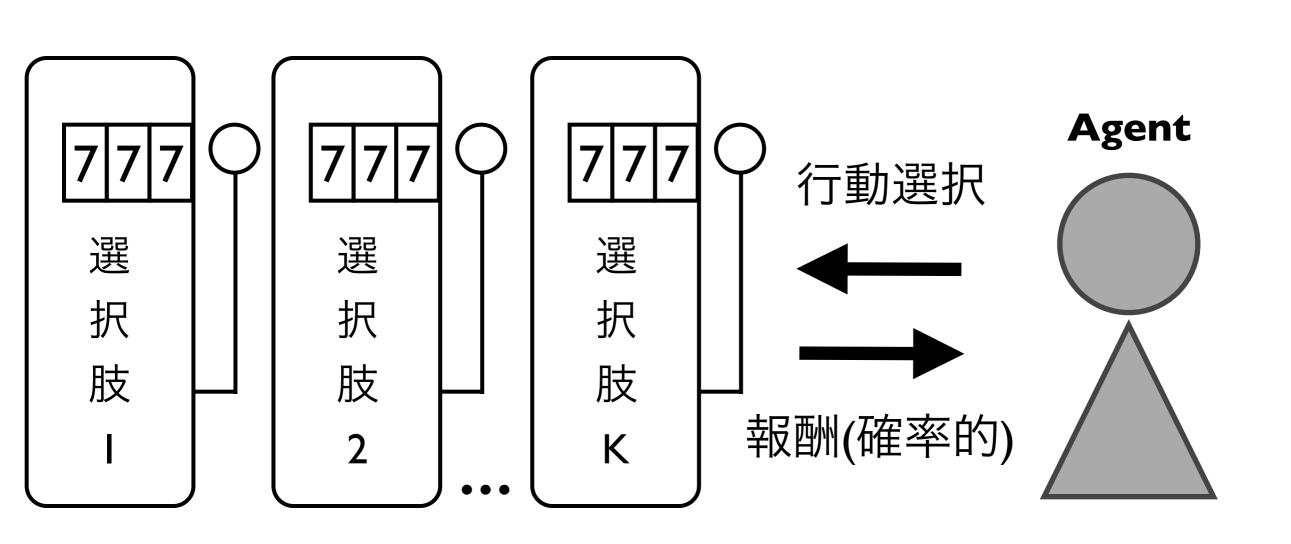
- ・web広告のデザインや提示バナー選択
- ・新薬. 新農法の臨床実験
- ・リクエストへのサーバーのリソース割り当て
- ・動物の行動学習モデル(原点の一つ)
- ・ロボットの自律的な行動学習

限られた**サンプリング数**での動的な**意思決定**に用いられる

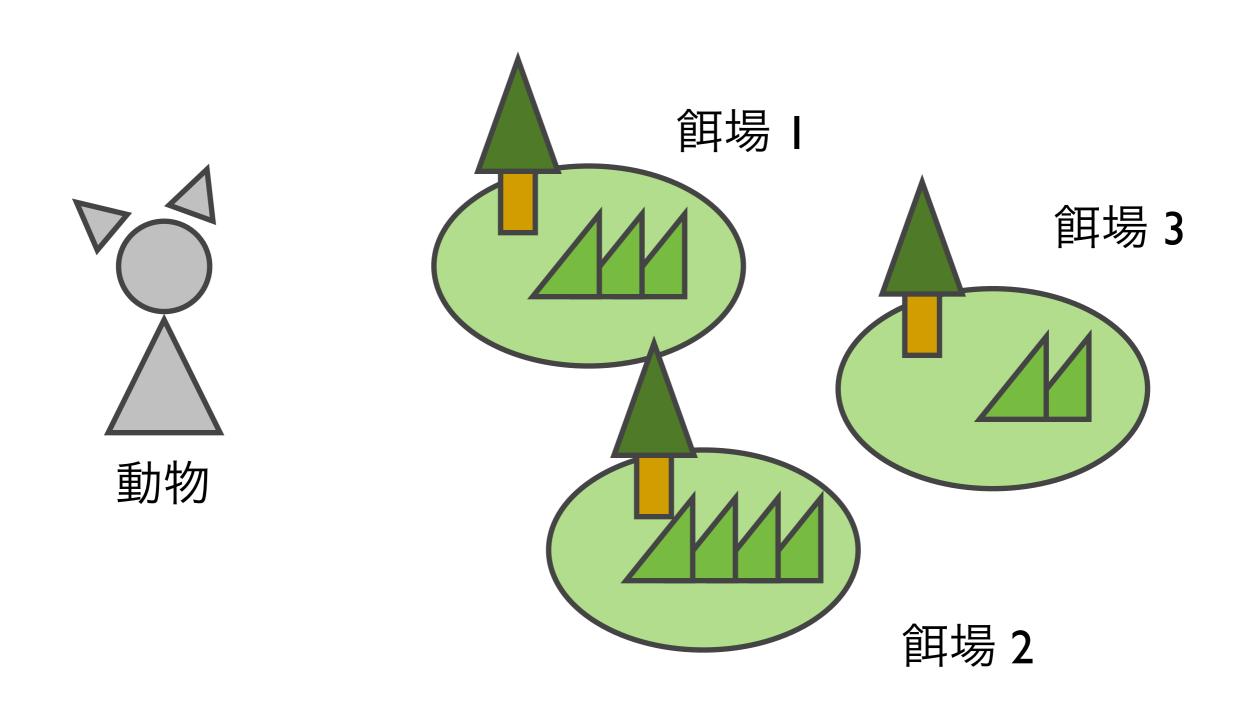
本授業ではこれらを**抽象化**した**意思決定課題**の一種である **K本腕バンディット問題**を扱う



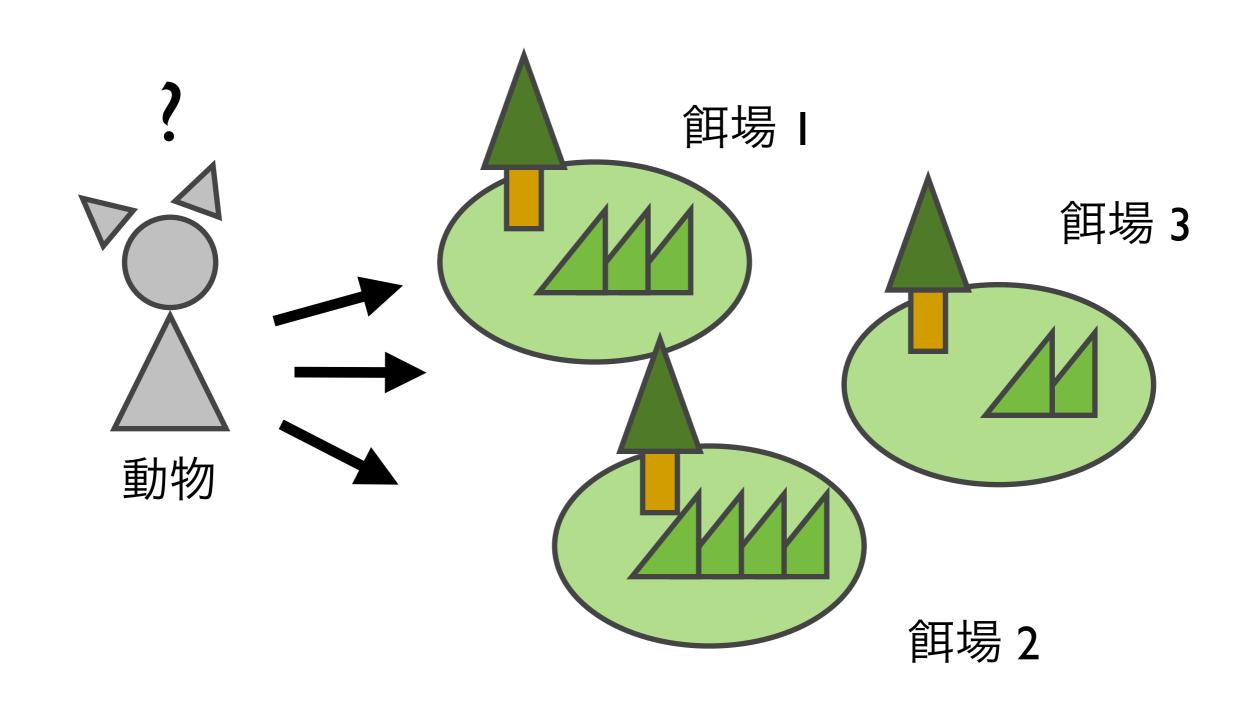
エージェントにとって**未知の割合**で発生する**報酬**を 試行錯誤により良い選択肢をなるべく早く発見する事が目的



正直,強化学習の**ビジネス応用**としては**一番有効** バンディット(問題の)アルゴリズムによる**広告配信**の改善



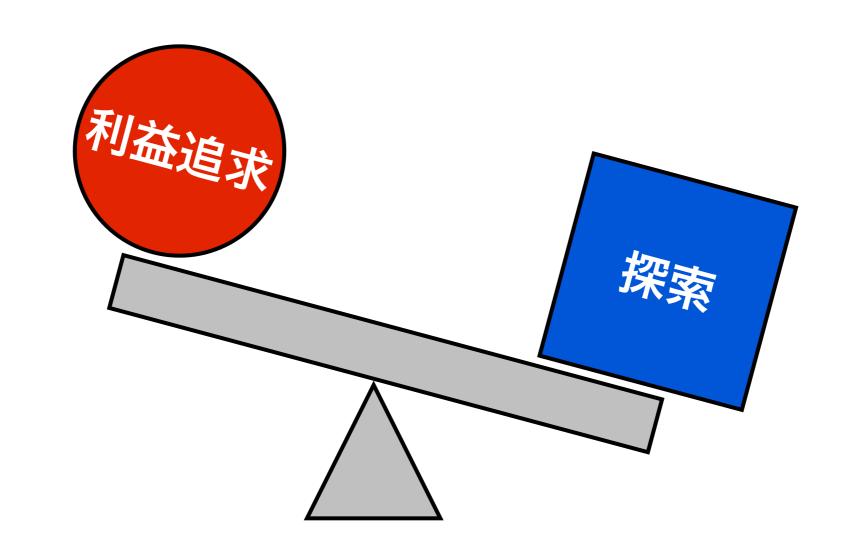
バンディット問題は動物の採餌行動に例えられる



未知の環境ではどこが最良の餌場かわからない

多腕バンディット問題 I'm hungry... 1st day 2nd day 6th day 餌場I 餌場 2 餌場 I 最良の餌場を確定

最良の餌場を見つけるためには探索をしなければならないが 探索をしすぎると獲得できる餌が少ないため飢えてしまう



選択肢が**複数**ある**未知環境**下では**同時に**

情報収集のための探索と情報を利用した利益追求は両立不可

→ 限られた時間内でのバランシングが大切

教師あり学習:

学習期間

実践期間

強化学習

学習 兼 実践期間

強化学習は他の学習課題と異なり

【学習期間】と【実践期間】を分離せず行う

強化学習の利点であり困難さでもある

教師あり学習:

学習期間

実践期間

日々の授業

テスト

強化学習

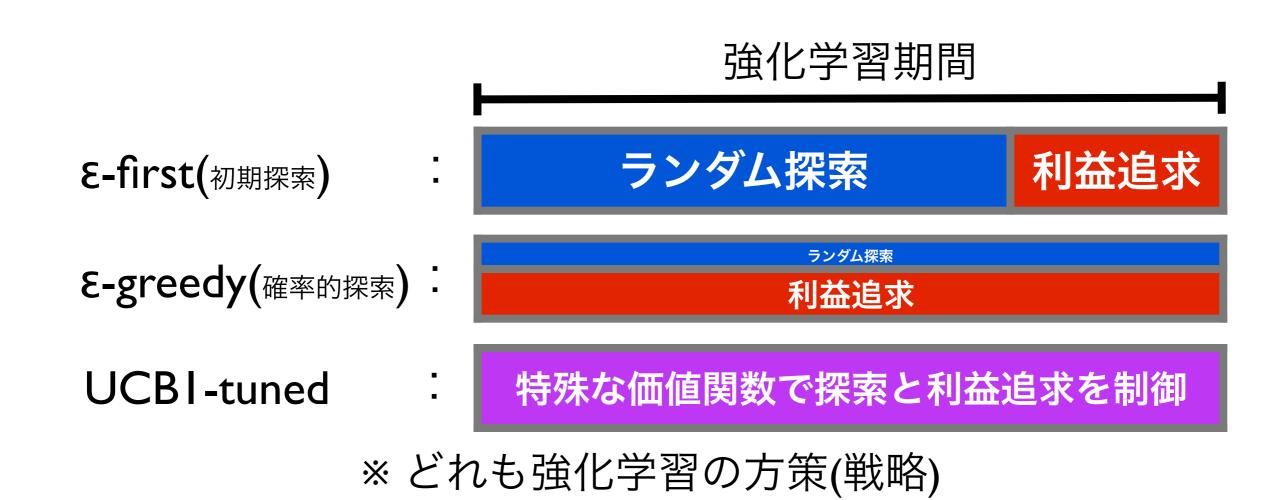
学習 兼 実践期間

(研修はあるけど)社会人

強化学習は他の学習課題と異なり

【学習期間】と【実践期間】を分離せず行う

強化学習の利点であり困難さでもある



強化学習課題上は分離していないが方策(戦略)によって

【学習期間=探索】と【実践期間=利益追求】を分離する事も

→ 方策の評価の方法は?

バンディット問題の評価は**現在までの選択の報酬期待値**と 最良の選択肢を初めから選択し続けた期待値との差 で表される**後悔**の度合いが**低い**ほど良い

【後悔の度合い】

試行回数×最良の報酬確率-Σ(各選択肢の試行回数×報酬確率)

なるべく早く正確に最良の選択肢を見つけ出す必要がある

実際に対応すべき環境は非定常である場合が多く 探索しても過去のサンプルが無意味になる可能性がある

柔軟に再探索をして環境の変化に追従するべき

探索アルゴリズム

 $[\varepsilon]$ -greedy

確率 ε でランダム探索をして,

確率 I-ε でもっとも高い観測期待値 (獲得報酬の平均値) が 高い選択肢を選択する

探索確率 ε をステップ数 O(log t) で減少させる

最も基本的な探索アルゴリズム

探索アルゴリズム

[softmax]

exp (Ei/ τ) / Σ exp (Ek/ τ)

観測期待値 (Ei) の大きさに応じて選択確率を決める 温度パラメータ T が高いほどランダム性が高くなる パラメータ T を減少させていくがチューニングが難しい

探索アルゴリズム

(KL-UCB)

※ベルヌーイバンディット用

後に紹介する UCB 系アルゴリズムで パラメータを KL-divergence の逆関数から求めたもの

(数年前の知識として)

最も低い後悔の度合いが保証されている

探索アルゴリズム

Thompson Sampling

※ベルヌーイバンディット用

ベータ分布のハイパーパラメータとして報酬の獲得/不獲得 を転用して評価値をサンプリングする

(数年前の知識として)

最も低い後悔の度合いが保証されている

非定常環境

A/Bテストで扱っている人間とは非定常なもの エージェントが完全に変化を捉えきれるとは限らない



※ 人間との協力作業は常に非定常

今後の人間がいる環境での**相互作用**を考慮すると **非定常環境**への対応は**不可欠**である

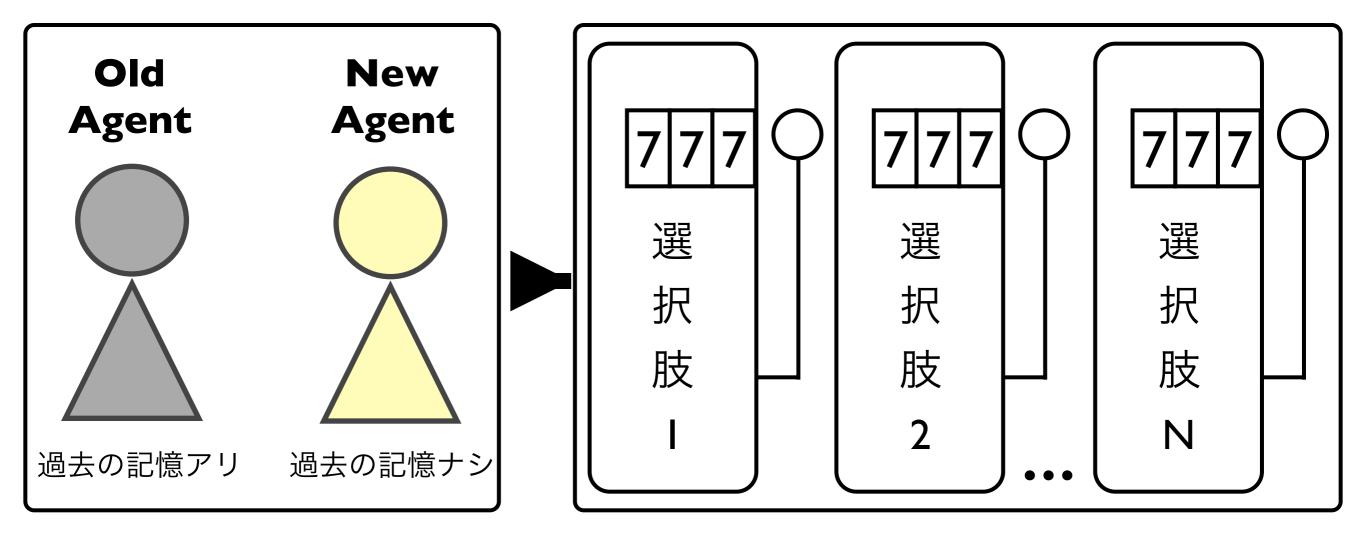
非定常環境での意思決定

環境が変化したなら**過去の記憶は足枷**になる

→ 過去の記憶は消したほうが良い

メタバンディットアルゴリズム

非定常環境に対応するために考案されたアルゴリズム
記憶を初期化したエージェントと従来のエージェントの間で
一定期間二択のバンディット課題を行う



エージェントを選択

してから

選択肢を選択する

メタバンディットアルゴリズム

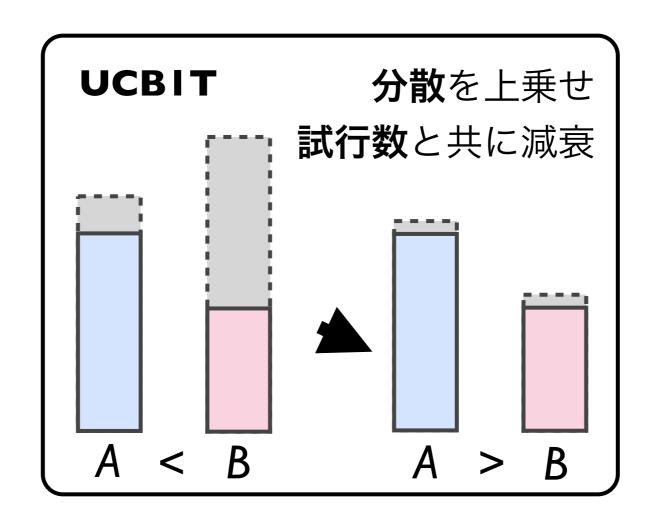
選択肢の価値関数には UCB 系アルゴリズムを用いる

UCBI-tuned :
$$P(E|A_i)$$
 $+\sqrt{\frac{\ln n}{n_i}} min(1/4, V_i(n_i))$ $V_i(s) = (\frac{1}{n_i} \sum_{k=1}^{n_i} r_{k,i}) - P(E|A_i) + \sqrt{\frac{\ln n}{n_i}}$

統計的な背景から導出された評価関数 理想的な選択との損失(後悔の度合い)の上限を保証

メタバンディットアルゴリズム

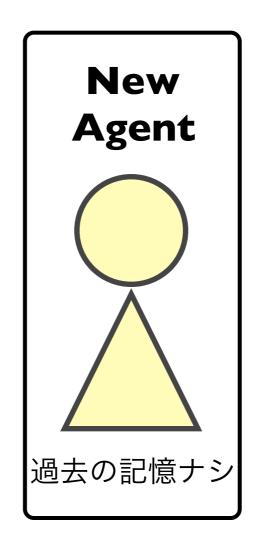
選択肢の価値関数には UCB 系アルゴリズムを用いる



統計的な背景から導出された評価関数 理想的な選択との損失(後悔の度合い)の上限を保証

環境が変化したなら**過去の記憶は足枷**になる

→ 過去の記憶は消したほうが良い

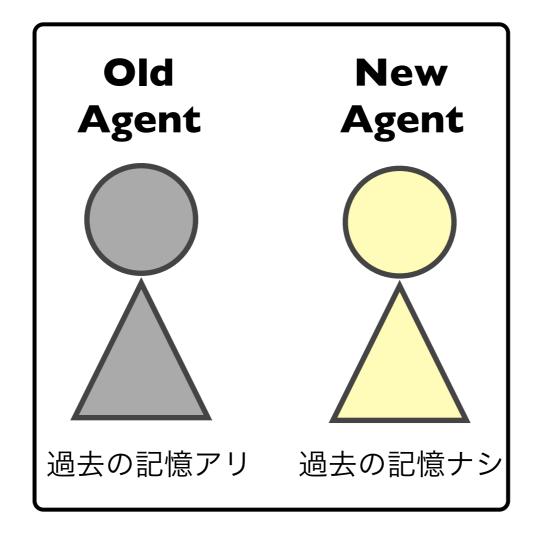


環境が変化したなら**過去の記憶は足枷**になる

→ 過去の記憶は消したほうが良い

しかし環境の変化の検出が**誤りであったら**無駄 また大きな変化ではないのに記憶を**全て消す必要は無い**

記憶を消す/残すかを一定期間比較する事で 誤検出による早まった忘却と不必要な忘却を回避する



※記憶を消した/残したエージェントで一定期間比較してから選択

I.現時点でベストな選択肢の報酬確率が下降した場合 のみ

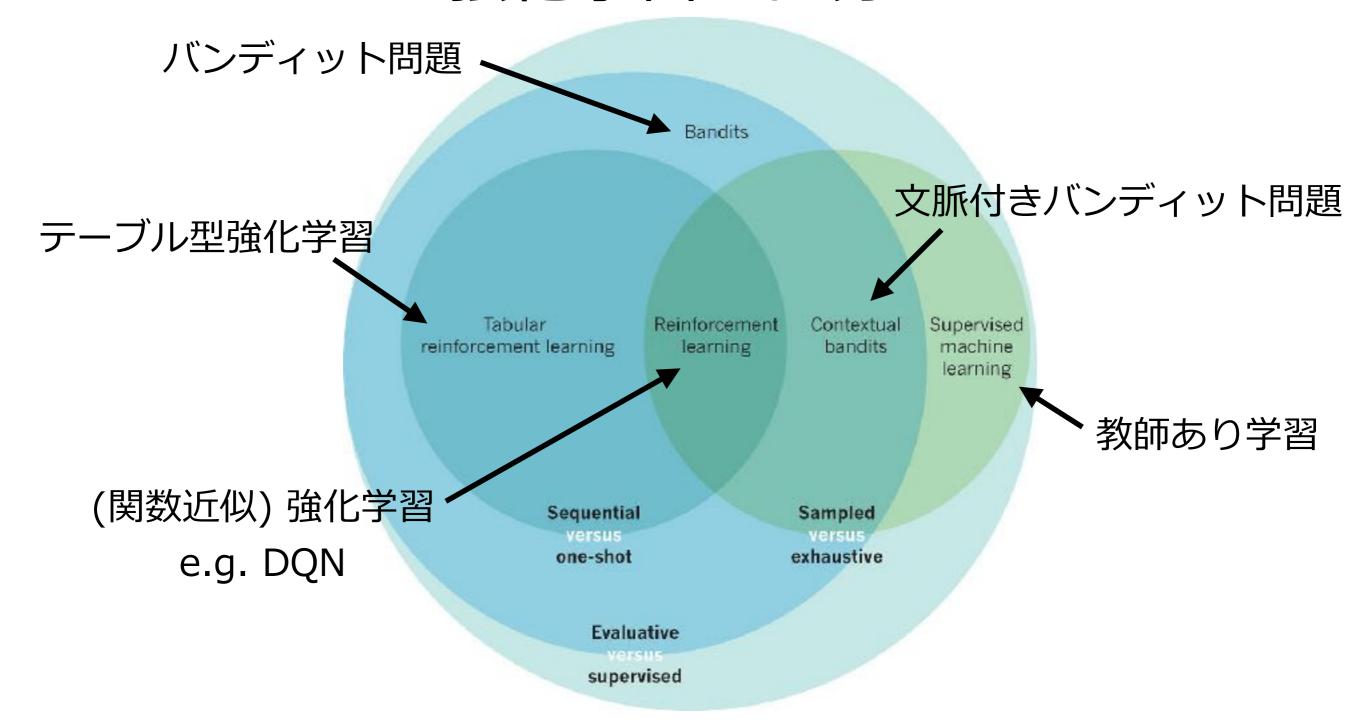
非定常環境に対処できる

- 2. 非ベストな選択肢の報酬確率が上昇した場合
- 3. 下降と上昇が同時に起こった場合

には対処できない

現時点で最適化は不可能

強化学習の区分

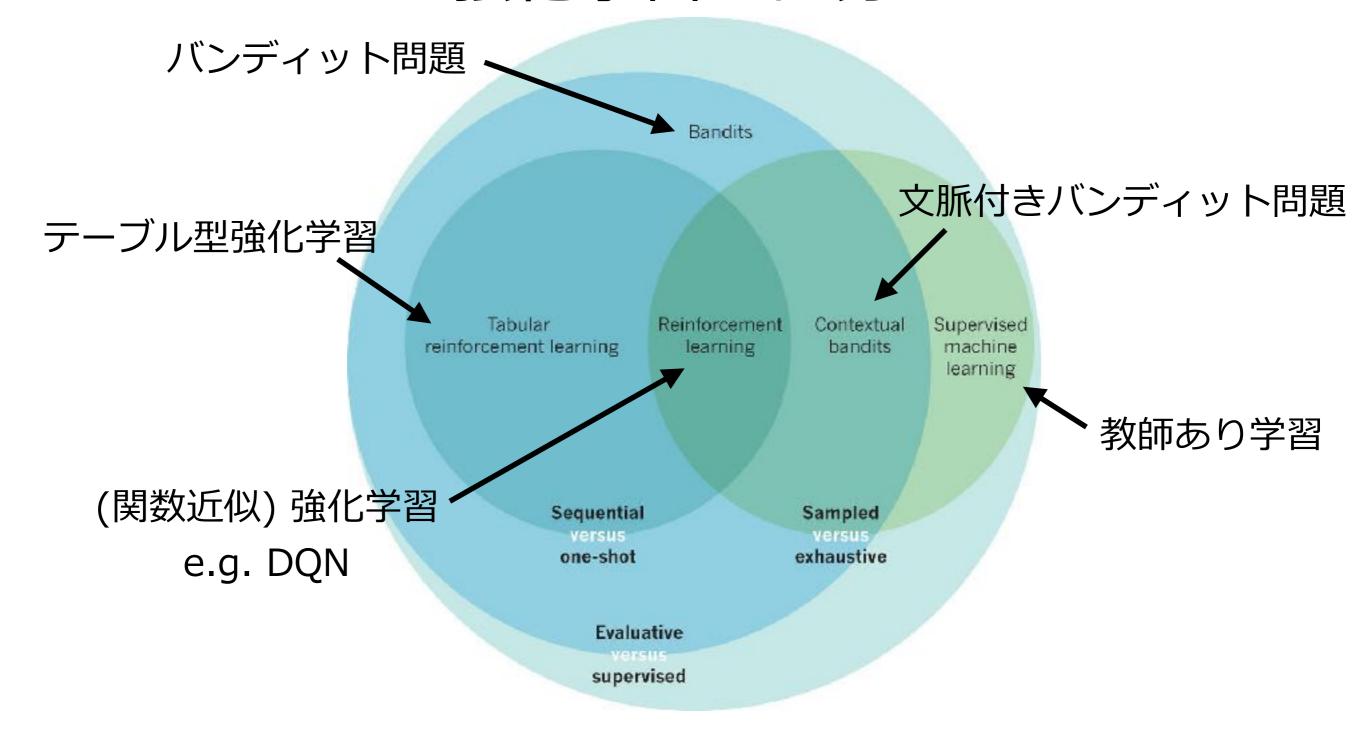


実用向き:バンディット問題・文脈付きバンディット問題

応用事例は限定的 : テーブル型強化学習

高度な応用に向けて: (関数近似) 強化学習

強化学習の区分



次回: バンディット問題の実装課題

次々回: 高度な強化学習概要

今回のまとめ

強化学習は環境からのデータ収集を前提とした分野

試行錯誤配分と報酬の最大化のバランスが困難



確率論の知識により最適化可能



非定常環境 (現実環境) を想定すると更に困難