

Implicit Quantile Networks for Distributional Reinforcement Learning

Will Dabney * 1 Georg Ostrovski * 1 David Silver 1 Rémi Munos 1

【强化学习 49】IQN



张楚珩 💙

清华大学 交叉信息院博士在读

11 人赞同了该文章

还是接着前两篇的工作,这里讲Implicit Quantile Network。

原文传送门

<u>Dabney, Will, et al. "Implicit quantile networks for distributional reinforcement learning." arXiv preprint arXiv:1806.06923 (2018).</u>

特色

神经网络的输入里面外加一个均匀分布采样的noise,使用神经网络来连续拟合整个分布,这样对于分布的表达能力更强,相应的实验效果也更好,distributional RL最关键的应用是做risk-aware的强化学习,IQN中可以直接对于相应的noise做变换,从而产生特定的风险偏好。

过程

1. 总览

Categorical DQN(C51,本专栏第47)使用均匀分布的多个格子上的概率密度来表示概率分布,使用KL散度(在该问题下即crossentropy)作为损失函数,在policy evaluation任务下,可以证明它在最小化cramer距离。

Quantile Regression(QR-DQN,本专栏第48)使用均匀分布的分位上的价值函数值来表示概率分布,使用quantile回归的损失函数,在policy evaluation任务下,可以证明它在最小化Wasserstein距离。

这里提出建立一个神经网络,输入为状态 z 和一个采样 $\tau \sim v [0,1]$,输出不同离散动作对应的价值函数分布的,分位数。这样做有如下好处

- 可以通过调节神经网络的容量来决定对于分布的拟合精度,理论上能够以任意精度拟合价值函数的分布;
- 更充分地利用训练资源,训练资源多可以在计算时多采样 $_{\sim V[0,1]}$,获得更快的学习进度和更好的sample complexity;训练资源少也能够工作;
- 这样的表示方式能够便于后续对于学习到的分布的使用,比如能够容易得到具有特殊风险偏好的策略。

2. 强化学习中的风险如何表示

假设不同的事件发生 $_{w \in \Omega}$,两个随机变量 $_{x,y}$ 代表不同事件发生后带给你的效用(utility)。风险 偏好的意思是对于有不同期望收益(均值)和不同风险(方差)的两个随机变量人们会更加倾向于选择哪个。

文中提到效用的独立性定理,有两个版本。

第一种是如果两个随机变量 $x_{,Y}$ 人们更偏向于前者,即 $x_{\succ Y}$,那么对于任意的随机变量 z 有 $aF_x+(1+\alpha)F_z\geq aF_y+(1+\alpha)F_z$;这种假设产生的相应策略是

$$\pi(x) = \underset{a}{\arg\max} \underset{Z(x,a)}{\mathbb{E}} [U(z)].$$

其中,是从分布中采样出来的价值函数值, $v(\cdot)$ 代表效用函数,凸函数表示risk-seeking、凹函数表示risk-averse。

第二种是如果两个随机变量 x,y 人们更偏向于前者,即 $x \mapsto y$,那么对于任意的随机变量 z 有 $\alpha F_x^{-1} + (1+\alpha)F_z^{-1} \geq \alpha F_y^{-1} + (1+\alpha)F_z^{-1}$; 这种假设产生的相应策略是

$$\pi(x) = \arg\max_{a} \int_{-\infty}^{\infty} z \frac{\partial}{\partial z} (h \circ F_{Z(x,a)})(z) \, dz.$$

其中,是distortion risk measure,通过不同的变换也可以实现不同的风险偏好。

3. IQN的结构

IQN结果主要是一个神经网络,输入为状态。和一个采样, $_{\sim U[0,1]}$,输出不同离散动作对应的价值函数分布的,分位数 $Z_{r}(z,a):=F_{z}^{-1}(r|z,a)$ 。

定义与风险倾向有关的价值函数

$$Q_{\beta}(x,a) := \underset{\tau \sim U([0,1])}{\mathbb{E}} \left[Z_{\beta(\tau)}(x,a) \right].$$

如果 $\rho(\cdot):[0,1]\to[0,1]$ 函数是单位映射,那么这个Q函数和之前定义的一样,是价值函数分布的期望;如果该函数为凸函数(或者在图像上都在单位映射下方),那么就等于往较差情况加了较大的权重,这就产生了risk-averse型的风险偏好;如果该函数为凹函数(或者在图像上都在单位映射上方),那么就等于往较好情况加了较大的权重,这就产生了risk-seeking型的风险偏好;该函数的具体选择后面再细讲。

可以定义在此价值函数下的贪心策略

$$\pi_{\beta}(x) = \underset{a \in \mathcal{A}}{\operatorname{arg\,max}} Q_{\beta}(x, a).$$

实际计算中通过采样来得到该策略

$$\tilde{\pi}_{\beta}(x) = \operatorname*{arg\,max}_{a \in \mathcal{A}} \frac{1}{K} \sum_{k=1}^{K} Z_{\beta(\tilde{\tau}_k)}(x, a).$$

使用梯度下降优化如下损失函数

$$\mathcal{L}(x_t, a_t, r_t, x_{t+1}) = \frac{1}{N'} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N'} \rho_{\tau_i}^{\kappa} \left(\delta_t^{\tau_i, \tau_j'} \right)$$

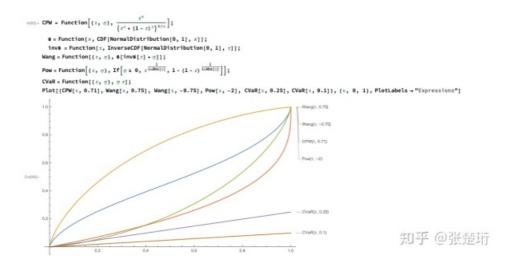
其中, (1) 函数为前一讲提到的quantile regression的损失函数,TD误差为

$$\delta_t^{\tau,\tau'} = r_t + \gamma Z_{\tau'}(x_{t+1}, \pi_{\beta}(x_{t+1})) - Z_{\tau}(x_t, a_t)$$

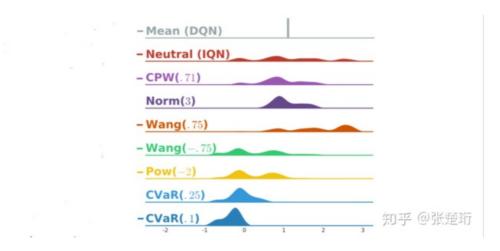
该TD误差的前两项为目标,后一项为待优化的神经网络,即只对最后一项传播梯度。

4. 风险调整函数 8 的选择

文章提供了以下若干种选择,不同的 $\rho(\cdot)$ 函数的函数图像如下图所示



如果原始的价值函数分布如下图Neutral所示,那么变换过之后的价值函数分布分别画在下图中。这个图可以这样理解,本来中性的价值函数分布是长Neutral这样的;在保守的人眼中,更关注这个分布中最差的情况是什么样,因此对于价值函数的判断更"悲观",比如下面的CVaR;在激进的人眼中,更关注这个分布最最好的情况,即未来最优情形(有点像UCB,更注重探索),因此对于价值



相应的实验结果显示,使用risk-averse相关变换在Atari游戏上性能更好。不过在RL里面究竟应该使用risk-averse还是risk-seeking仍然是一个开放的问题,为什么Atari上面risk-averse性能更好也有待进一步探索。

5. 实现细节

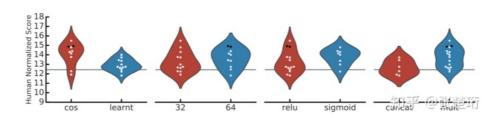
参数 $_K$ 影响不大,使用 $_{K=32}$; 参数 $_N$ 越大学习速率越快,Atari实验中 $_{N\geq 8}$ 学习速率就比较合理;参数 $_{N'}$ 越大方差越小,实验中 $_{N'\geq 8}$ 基本上饱和。

IQN可以写作

$$IQN(x,\tau) = f(m(\psi(x),\phi(\tau))).$$

 $\label{eq:problem} \mbox{\rlap/\sharp} \mbox{\rlap/$,$} \mbox{\rlap/$,$

文章还研究了,的表示(是按照余弦基函数加权还是MLP学习)、,的隐含神经元个数、,中使用ReLU激活函数还是sigmoid激活函数、,是直接拼接还是两个向量相乘。结果如下图所示,图中有小黑点是是性能更好并且最后选择的方案。



实验结果

- 加上risk-averse调整之后,对于Atari游戏的性能有了一些提升
- 使用risk-neutral,相比于之前的QR-DQN有了很大的提升,比结合了包括C51在内的其他DQN技 术的Rainbow差一些,但是IQN结合相关的其他技术应该性能上还会有较大的提升;
- · 在本身AI玩的比人类水平差的游戏上提升较为明显

编辑于 2019-03-31

读呀读paper

