

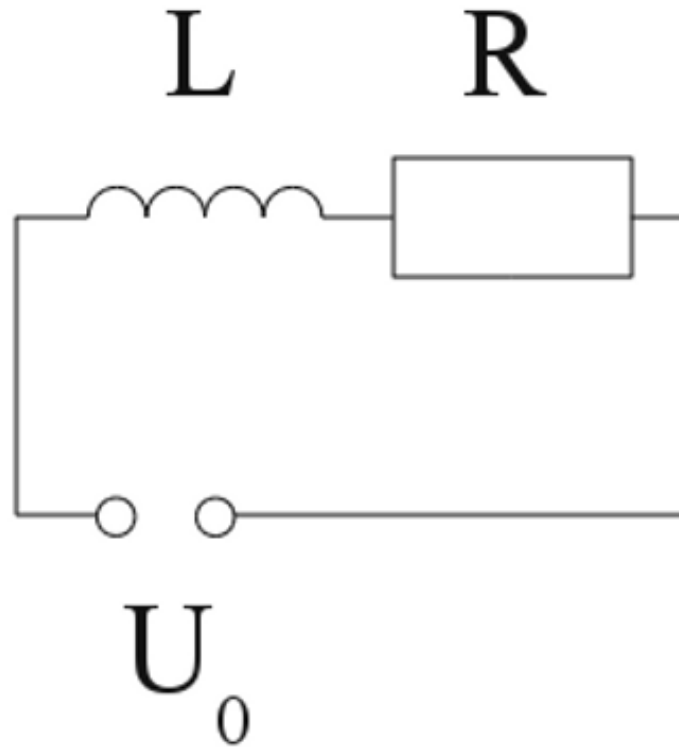
Einsatz von Reinforcement Learning am Beispiel einer Stromregelung durch eine RL-Last

Oktober 2024

Stromkreis mit resistiver und induktiver Last

Spule:

- Strom erzeugt Magnetfeld (→ Selbstinduktion)
- Phasenverschiebung bei Wechselstrom: Strom gegenüber Spannung verzögert



Widerstand:

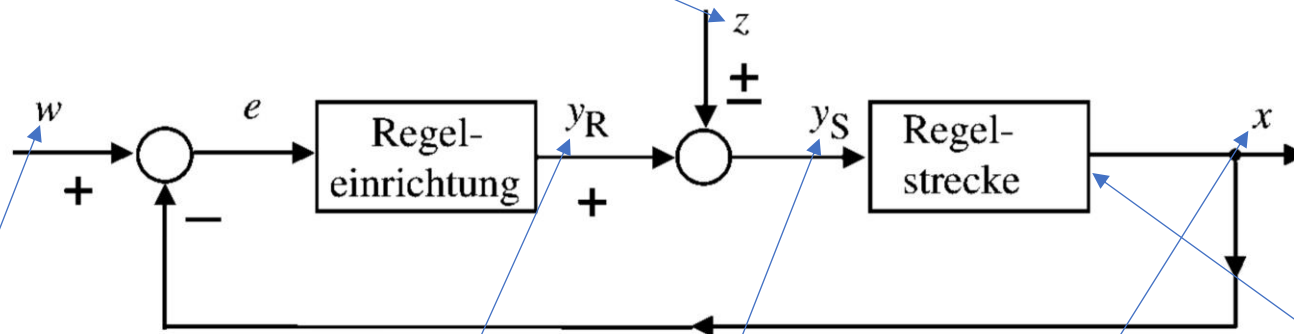
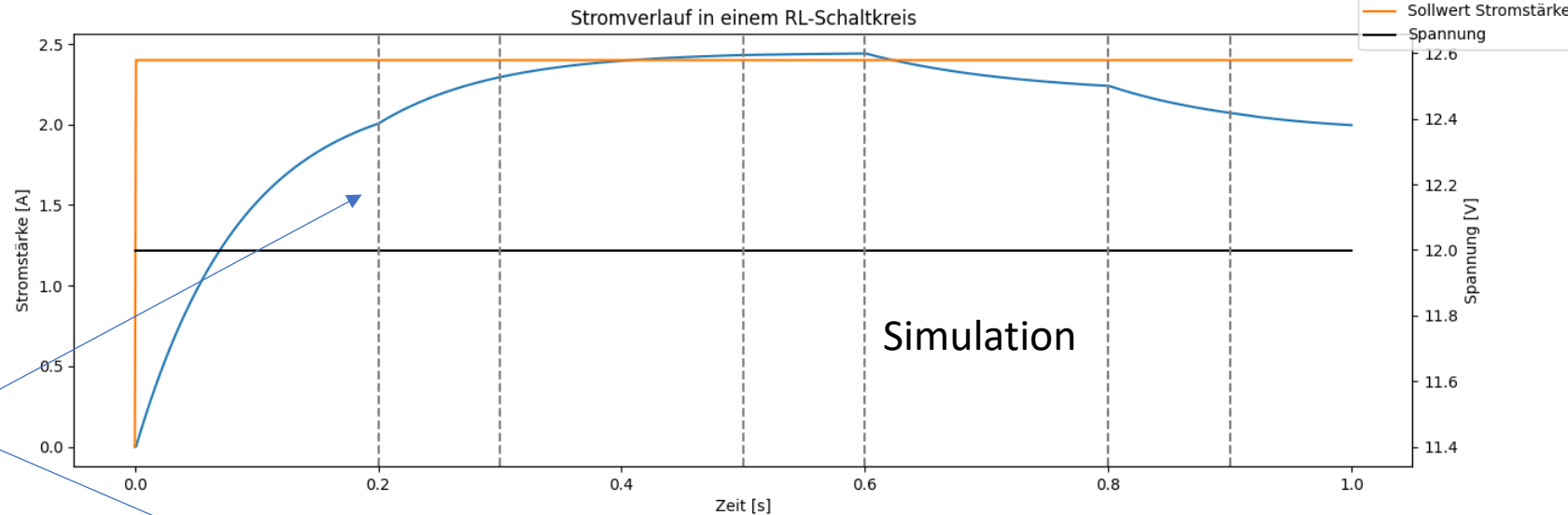
- Umwandlung von Strom in Wärme (z.B. elektrische Heizung)
- keine Phasenverschiebung bei Wechselstrom

Ziel: Stromregelung durch Anpassung der Spannung

- konstanter Gleichstrom (z.B. für Erzeugung von stabilem Magnetfeld)
- stabiler Wechselstrom (z.B. für Induktion in Elektromotor)

Regelkreis

Störgrößen (hier: zeitliche Änderungen von R und L)



Return: -320

$$\sum_t -|I(t) - I_{ref}(t)|$$

Messung alle 0,001 s

Führungsgröße I_{ref}

- konstanter Gleichstrom
- stabiler Wechselstrom

$\Delta U(t)$

Stellgröße

Regelgröße

RL-Last: PT_1 -Glied

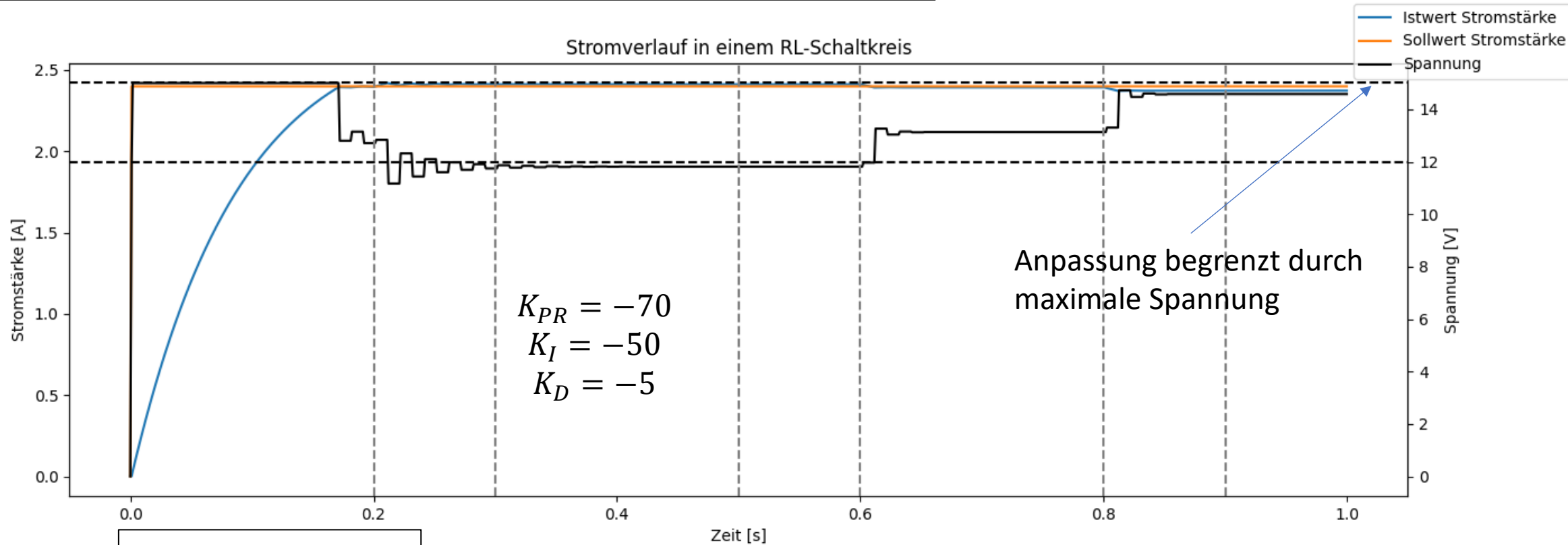
Differenzialgleichung:

$$U(t) = R \cdot I(t) + L \cdot \frac{dI(t)}{dt}$$

Benchmarks

PID-Regler (mit Begrenzung)

$$\text{PID: } y_R(t) = K_{PR} \cdot e(t) + K_I \cdot \int e(t) dt + K_D \cdot \frac{de(t)}{dt}$$



Return: -152

Messung alle 0,001 s

Regelung alle 0,01 s

Model Predictive Control (MPC)

Optimal-Control Methode

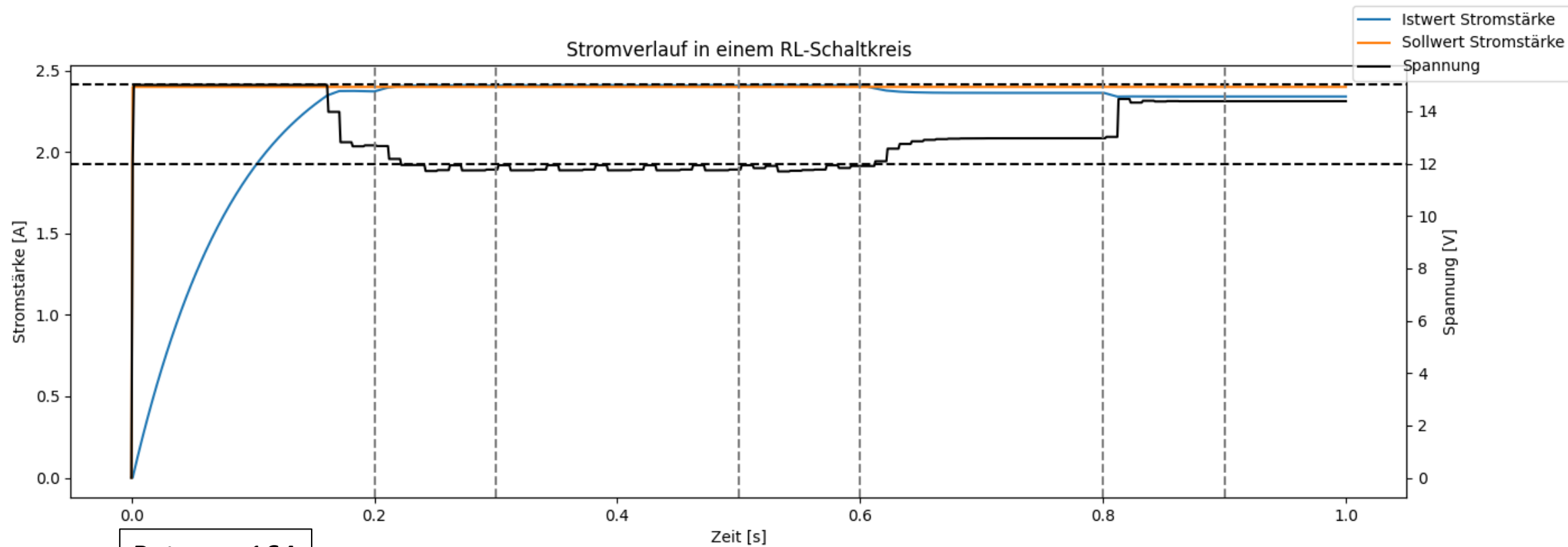
1. Benutzung von Modell des Systems, um künftige Entwicklung zu prognostizieren (potentiell mittels Machine Learning)

$$\text{hier: } I(t + 1) = I(t) + \frac{dI(t)}{dt} \cdot \Delta t = I(t) + \frac{U(t) - R \cdot I(t)}{L} \cdot \Delta t$$

2. Optimierung: Anpassung der Stellgröße ($U(t)$) zur Minimierung der Abweichung der Regelgröße (z.B. $(I(t) - I_{ref}(t))^2$) über mehrere Schritte
3. Ausführung nur des ersten Schrittes, dann Wiederholung des Prozesses

im Gegensatz zu Reinforcement Learning Kenntnis des Modells nötig

MPC Ergebnisse

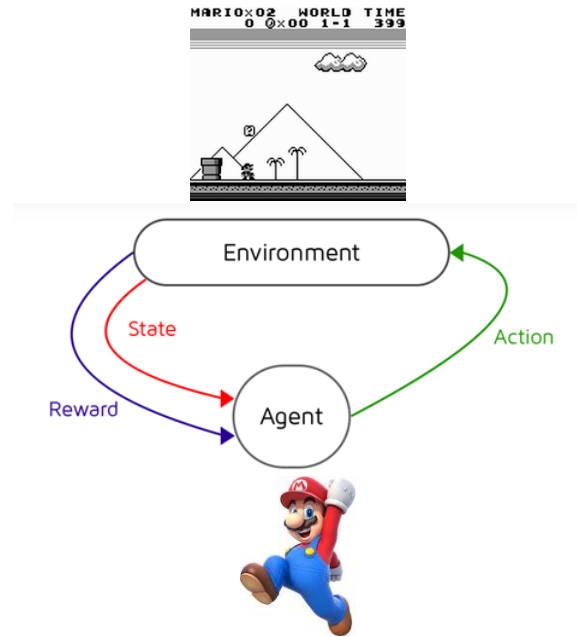


Return: -164

Modell berücksichtigt Störungen nicht.

Reinforcement Learning

Reinforcement Learning



State: Größen zur Beschreibung des aktuellen Systemzustands
hier: $I(t), U(t)$

Action: Entscheidung des Agenten in einem bestimmten Zustand
hier: $\Delta U(t)$

Reward: numerische Antwort der Umgebung auf eine Action
hier: $-|I(t) - I_{ref}(t)|$

Action Policy: Strategie bestehend aus Aktionen für jeden Zustand (Action-Sequenz)

Ziel: Policy zur Maximierung der Summe der künftigen (**verzögerten**) Rewards

Lernen durch **zielgerichtete Interaktion** mit der Umgebung (**trial and error**)

→ weder Input-Output Beispiele (supervised learning) noch Modell der Umgebung nötig

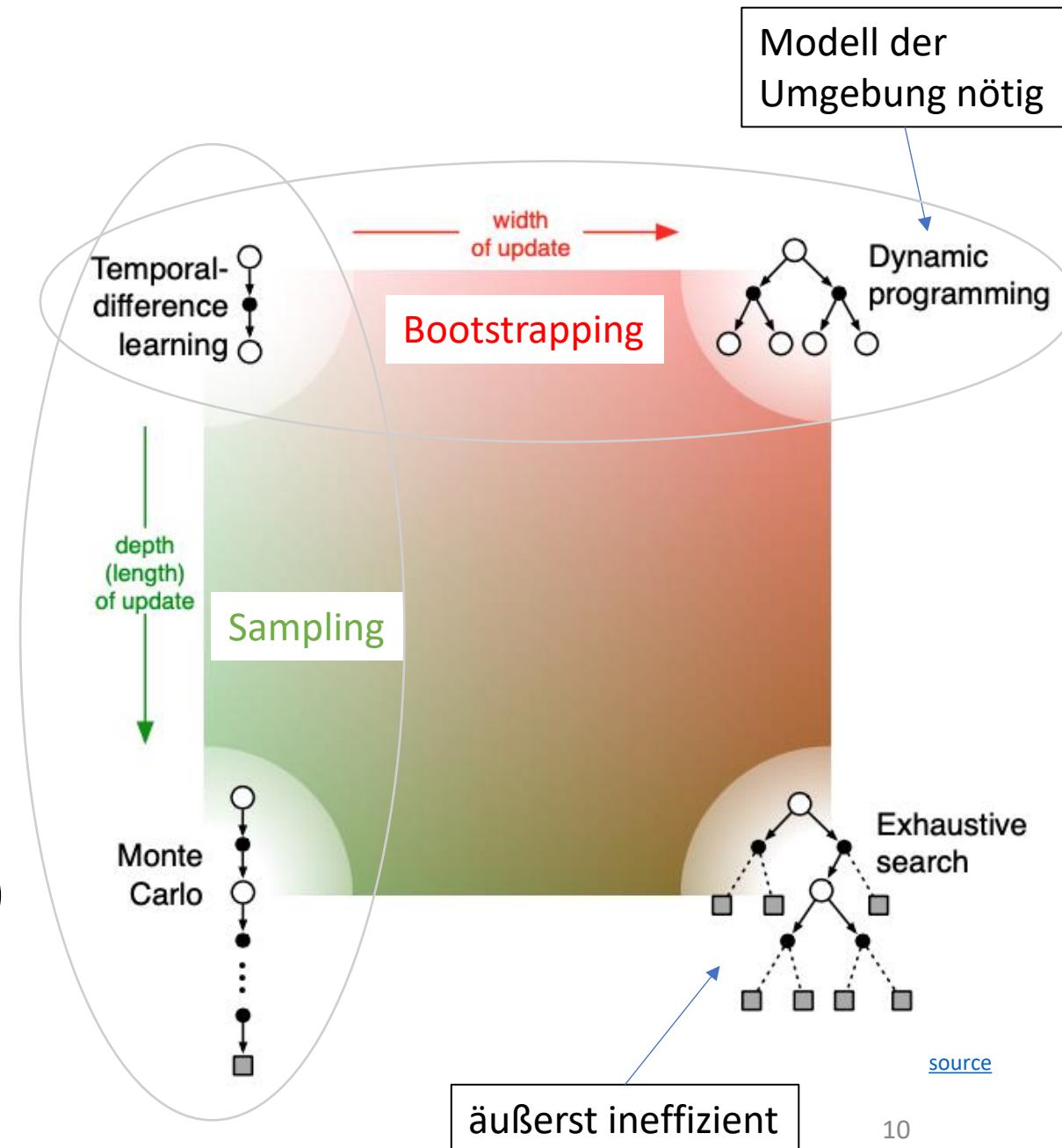
Action-Policy Suche

Methoden in Reinforcement Learning:

Sampling: (zufällige) Stichproben von Action-Sequenzen

- Monte Carlo: vollständige Episode
- TD learning: nur nächster Schritt

Bootstrapping: Abschätzung des Wertes des aktuellen Zustands (oder der Action) mittels der geschätzten Werte der möglichen Folgezustände → Rekursion



State & Action Values

Idee:

Summe der erwarteten künftigen Rewards, ausgehend vom betreffenden State (bzw. der betreffenden Action)

→ Ausdruck der langfristigen Attraktivität von States/Actions

Motivation:

Verbesserung der Effizienz der Suche nach einer guten Action Policy

→ Wähle Actions mit höchsten Action Values

State-Value Funktion

Schritte (in Episode)

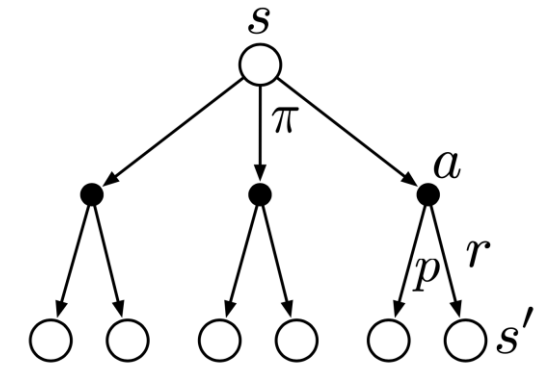
(discounted) Return

$$v_{\pi}(s_t) = E_{\pi} \left[\sum_k \gamma^k r_{t+k+1} \mid s_t \right]$$

$$= \sum_{a_t} \pi(a_t | s_t) \sum_{s'_{t+1}, r_{t+1}} p(s'_{t+1}, r_{t+1} | s_t, a_t) [r_{t+1} + \gamma v_{\pi}(s'_{t+1})]$$

Action-Policy
(potentiell stochastisch)

Übergangswahrscheinlichkeiten
(Modell) der Umgebung
(potentiell stochastisch)



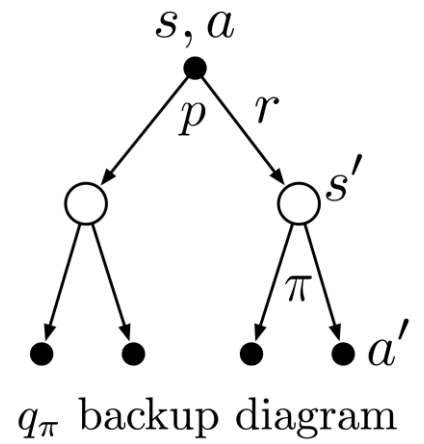
Backup diagram for v_{π}

[source](#)

Discount-Faktor: zwischen 0 und 1
(essentiell für kontinuierliche Probleme)

Bootstrapping (Rekursion)

Q-Learning



[source](#)

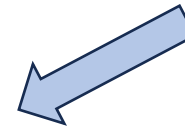
Action-Value Funktion:

$$q_\pi(s_t, a_t) = \sum_{s'_{t+1}, r_{t+1}} p(s'_{t+1}, r_{t+1} | s_t, a_t) \left[r_{t+1} + \gamma \underbrace{\sum_{a'_{t+1}} \pi(a'_{t+1} | s'_{t+1}) q_\pi(s'_{t+1}, a'_{t+1})}_{\text{Q-learning approximation}} \right]$$

entfällt für deterministische Umgebung

Q-learning:

Approximation mit
 $\max_a q(s_{t+1}, a_{t+1})$

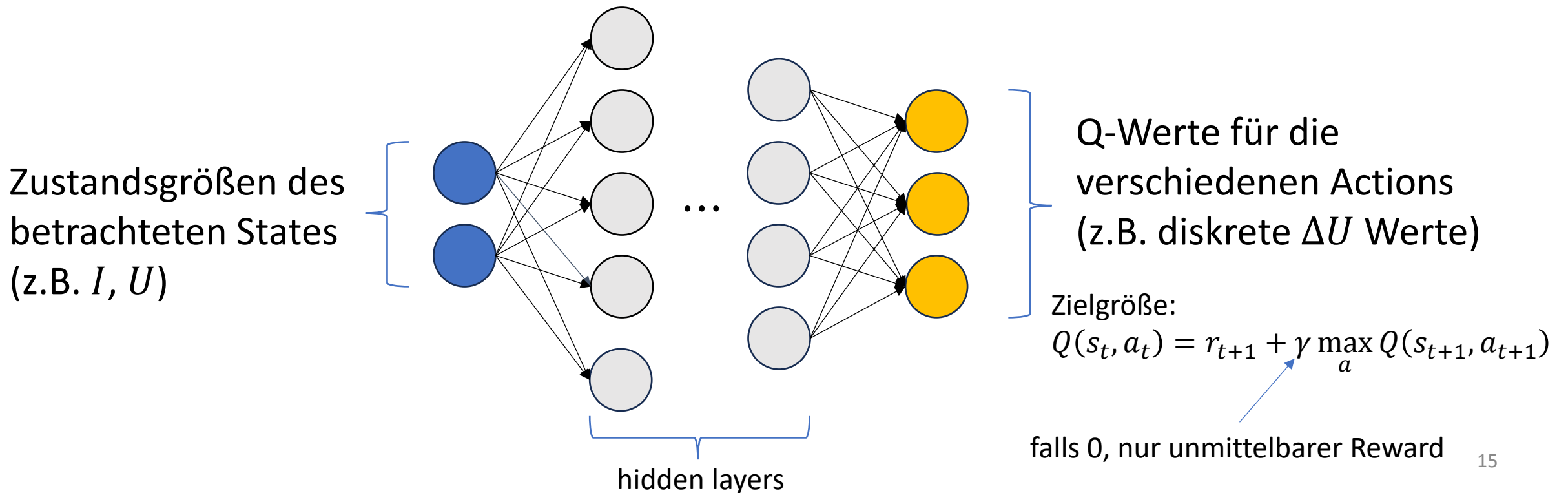


$$Q(s_t, a_t) = r_{t+1} + \gamma \max_a Q(s_{t+1}, a_{t+1})$$

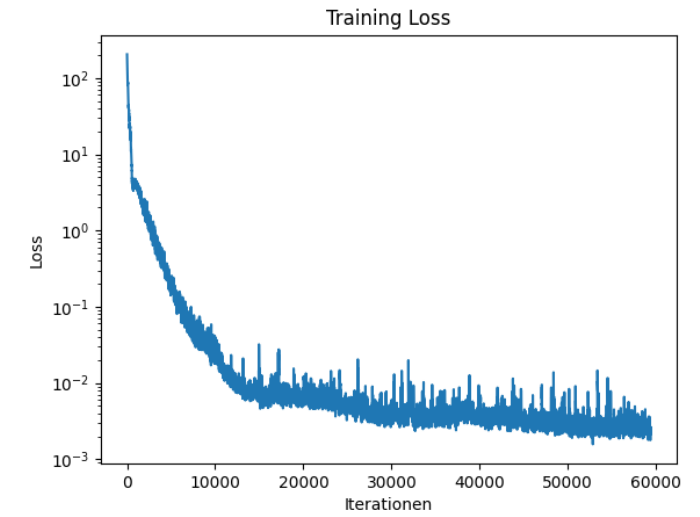
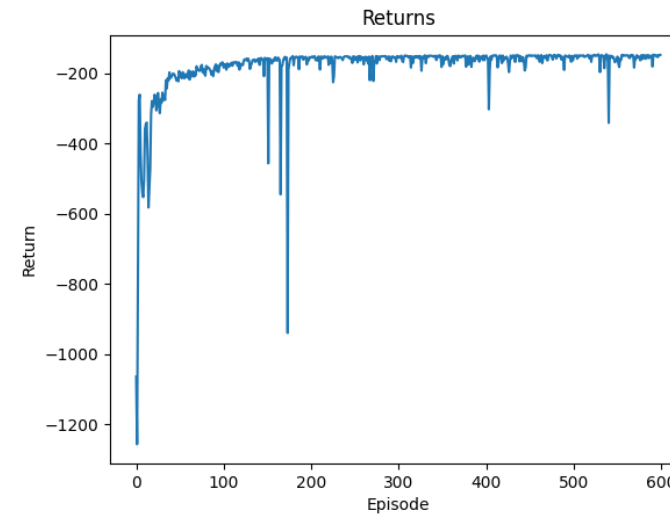
DQN

Deep Q-Network (DQN)

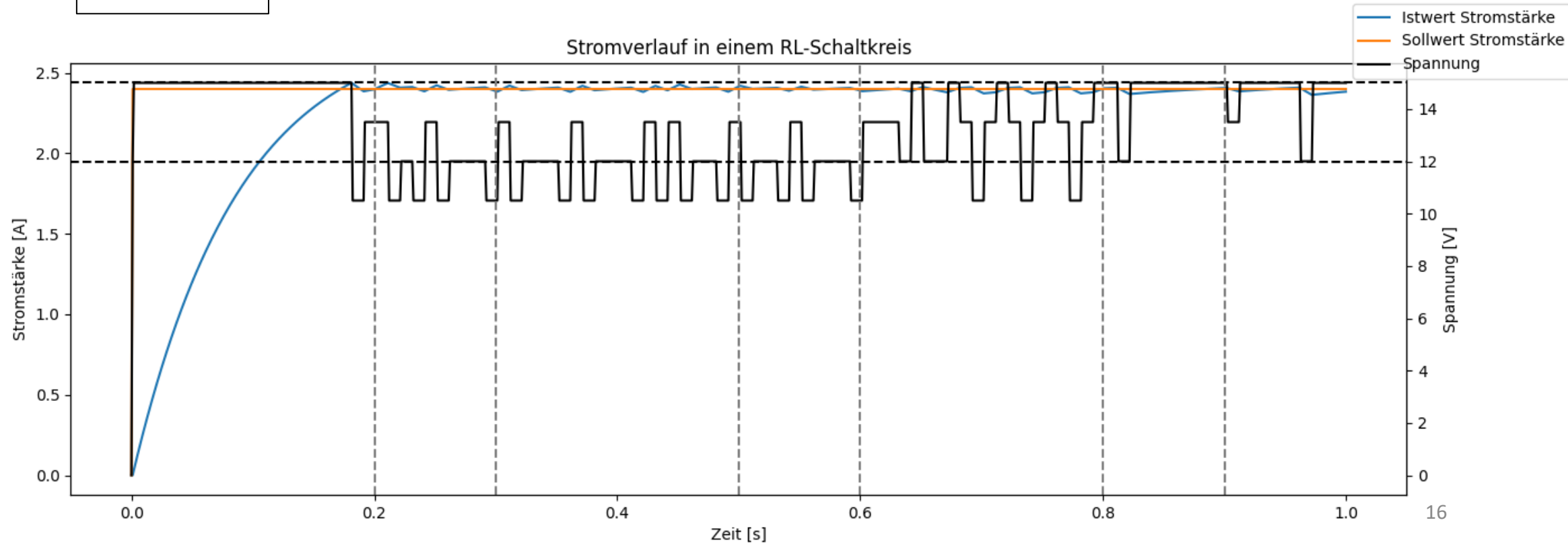
Idee: Approximation der Q-Funktion durch ein neuronales Netzwerk
→ Generalisierung mittels supervised learning



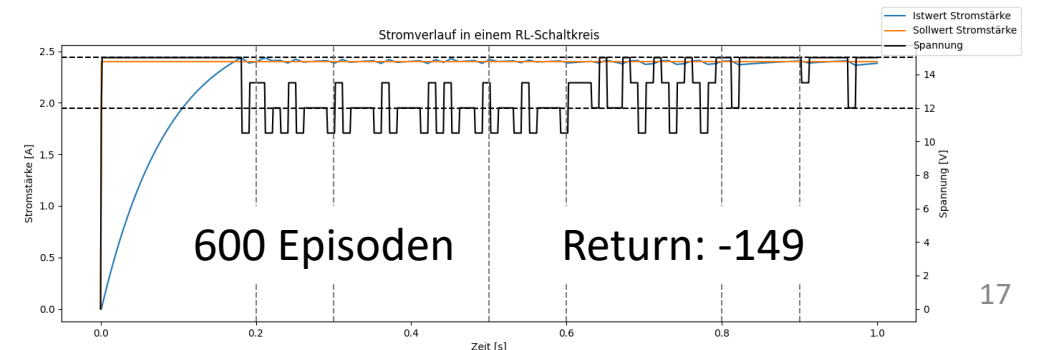
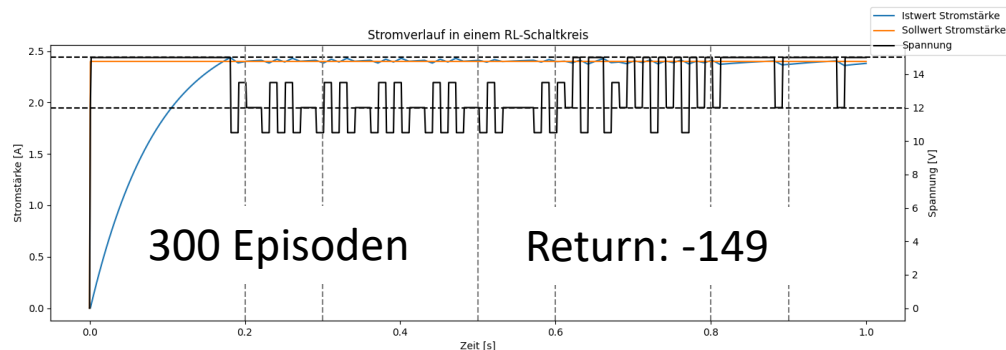
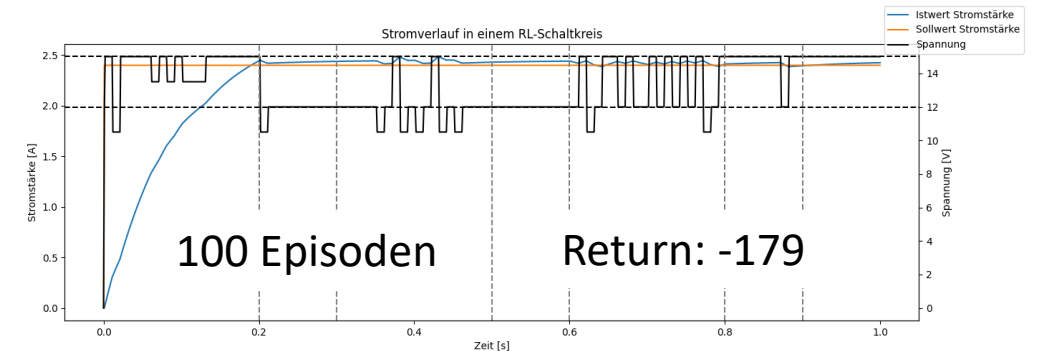
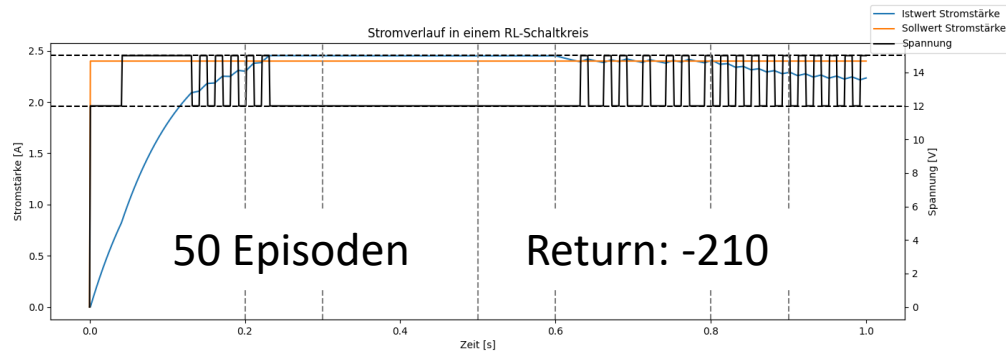
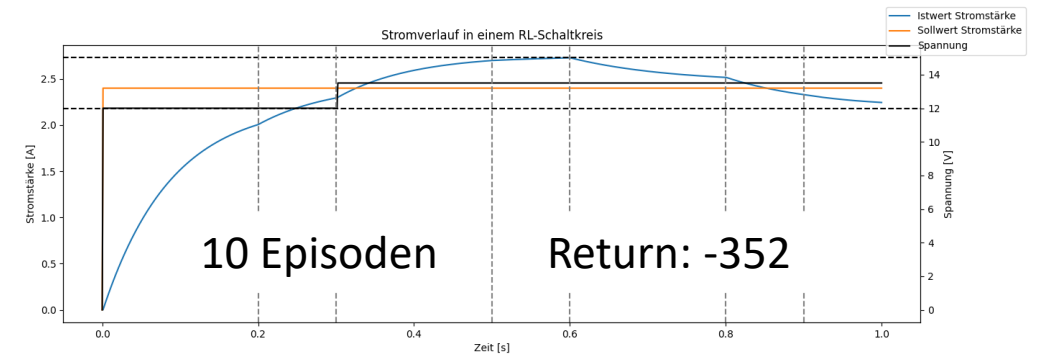
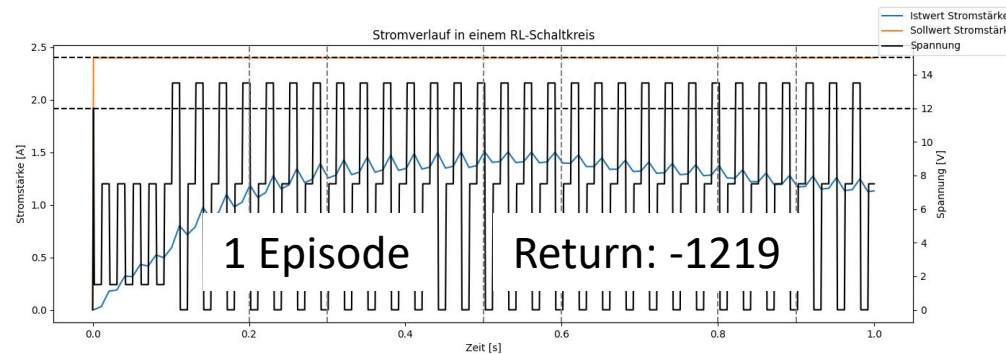
DQN Ergebnisse



Return: -149



Verbesserung während des Trainings



Besonderheiten im DQN-Training

Tricks zur Stabilisierung des Trainings:

experience replay

Anpassung der Netzwerk-Gewichte anhand von zufällig ausgewählten (zuvor gespeicherten) Beobachtungen (Korrelation aufeinanderfolgender Schritte)
(Beobachtungen potentiell mit anderer Policy erzeugt → off-policy Methode)

separates target network

Kopie des Q-Netzwerks, aber nur langsam aktualisiert (dynamische Zielgröße)

Exploration

Action Policy nach dem Training:

- wähle in jedem Schritt Action mit höchstem Q-Wert (Exploitation)

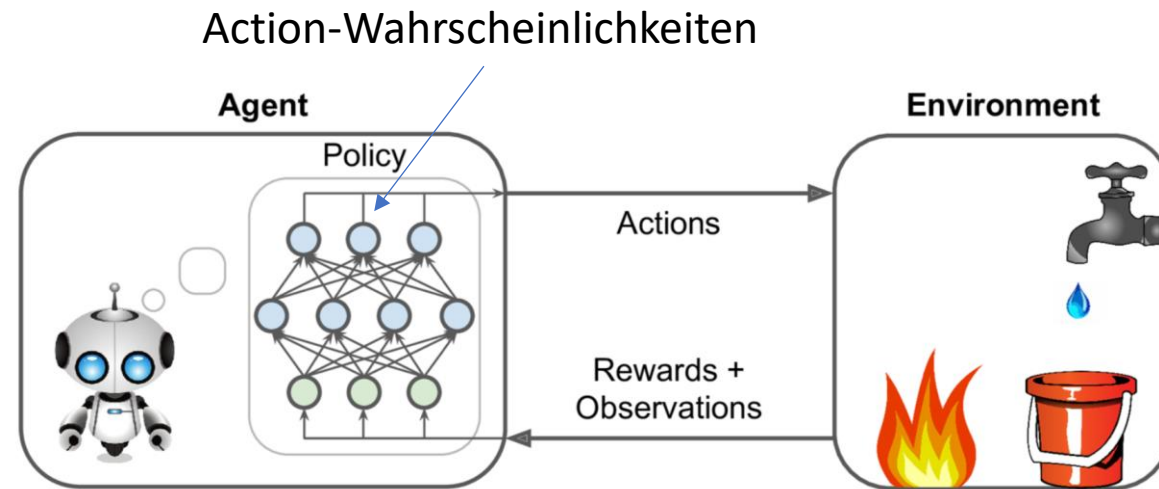
Action Policy während des Trainings:

- wähle manchmal zufällige Action (Exploration)
- z.B. mittels Epsilon-Greedy Algorithmus
- andernfalls Gefahr bessere Strategien zu übersehen

Policy Gradients

Direkte Policy Suche: Policy Gradient Methode

Neuronales Netzwerk (z.B.) mit Actions als Ausgabe/Zielgröße: Policy Netzwerk



beobachtete discounted Returns
(Monte Carlo Sampling)

zu minimierender Loss:

$$-\log P(a_t | s_t; \mathbf{w}) \cdot (r_{t+1} + \gamma r_{t+2} + \dots)$$

gradient ascent: wähle Actions
Richtung größerer Rewards

für stochastisch ausgewählte Action
→ implizite Exploration, on-policy Methode

Actor-Critic Methoden

Interpretation: $-\log P(a_t|s_t; \mathbf{w}) \cdot (r_{t+1} + \gamma r_{t+2} + \dots)$

Actor Critic

keine Veränderung für Gradient bei Subtraktion von Action-unabhängiger Baseline:

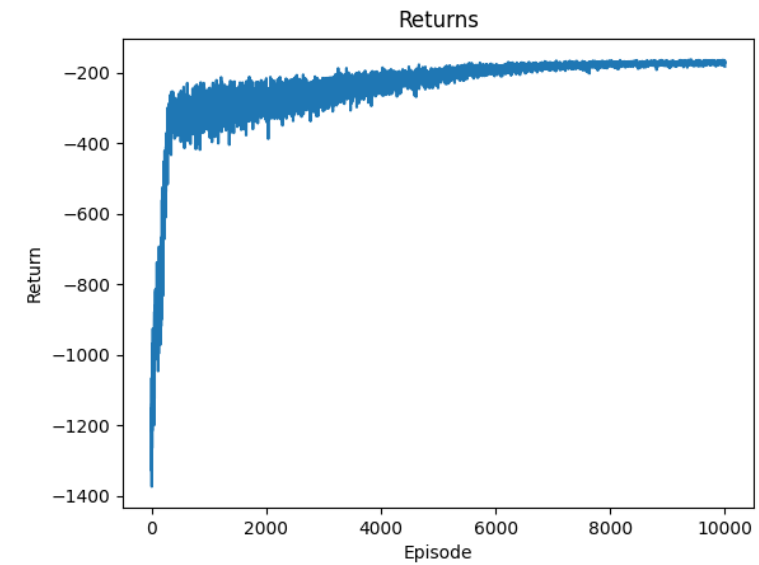
zu minimierender Loss: $-\log P(a_t|s_t; \mathbf{w}) \cdot [(r_{t+1} + \gamma r_{t+2} + \dots) - B]$

Advantage

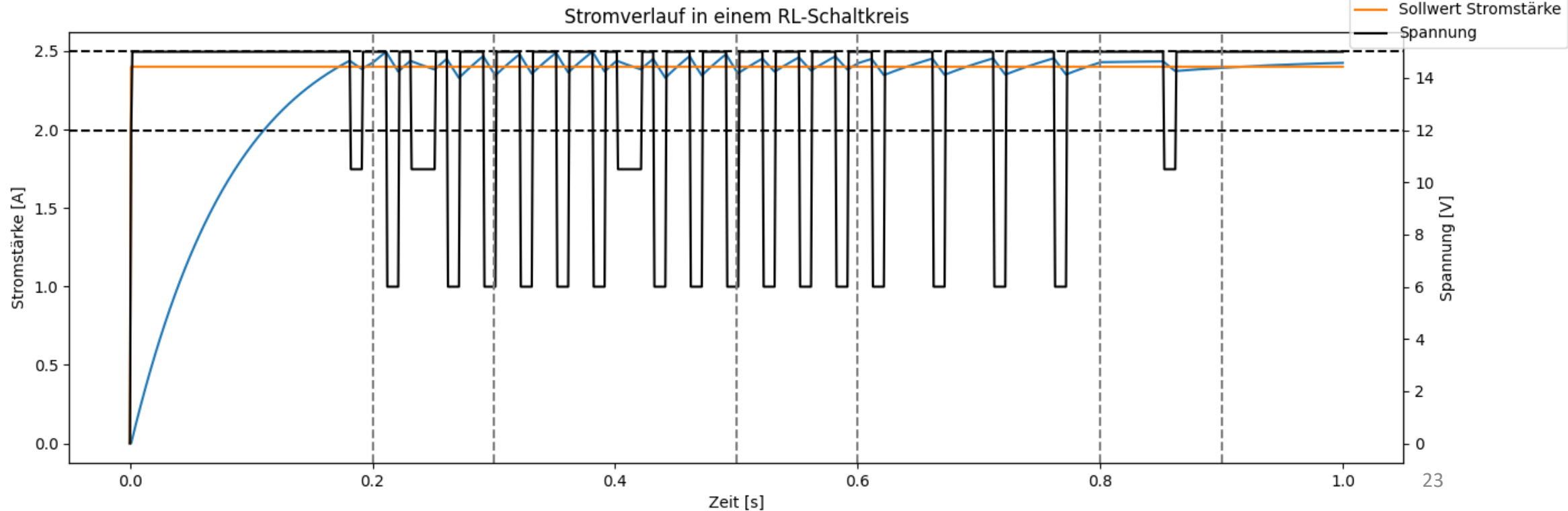
mögliche Baselines:

- mittlerer discounted Return
 - Value Funktion (Monte Carlo → TD)
- Reduktion der Varianz der Gradienten

PG - Diskrete Actions



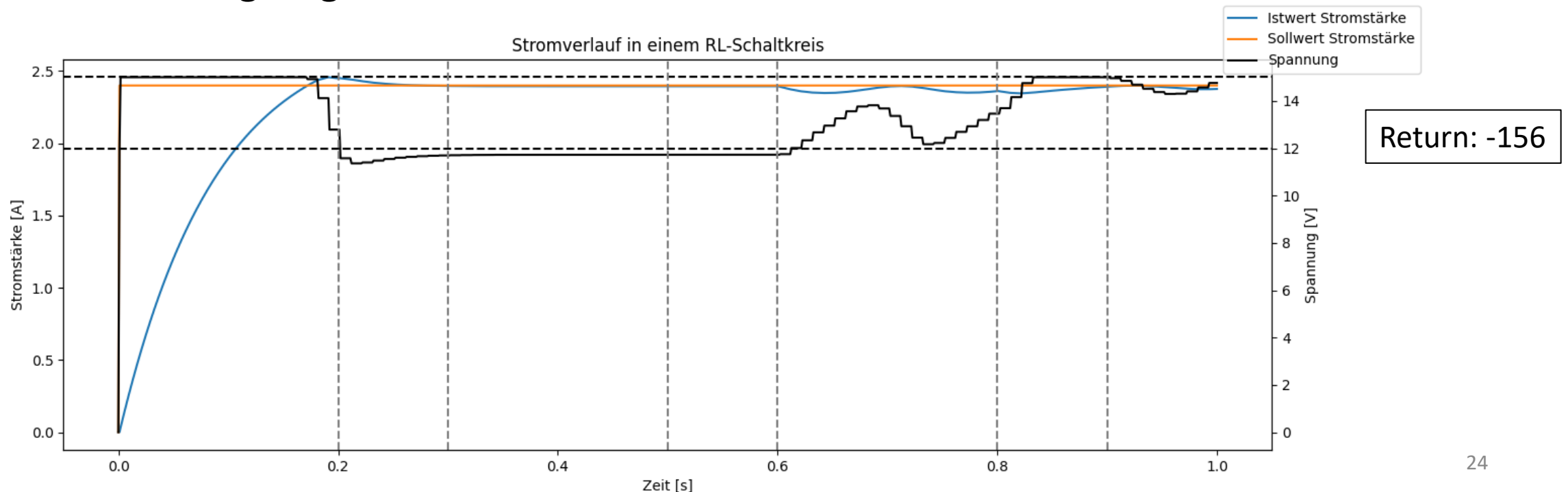
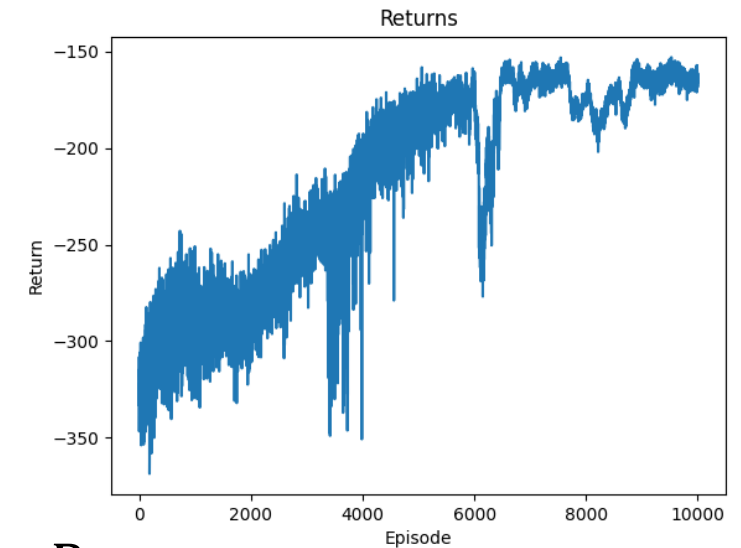
Return: -162



PG - Kontinuierliche Actions

Prognose von Wahrscheinlichkeitsverteilung für Action

- z.B. für Gaußverteilung: zwei Ausgabeknoten für Mittelwert und Standardabweichung
- Action wird zufällig gemäß dieser Verteilung gezogen und $\log P$ dann für die gezogene Action bestimmt



Zusammenfassung

Regler bei steigender Komplexität der Regelung:

- PID: reaktiv
- MPC: optimale Planung mittels (approximativem) Modell
(So machen das wir Menschen. Ok, nicht unbedingt optimal 😊.)
- Reinforcement Learning: erlernen einer Strategie durch Interaktion mit der Umgebung (Versuch und Irrtum, Brute-Force Methode)