

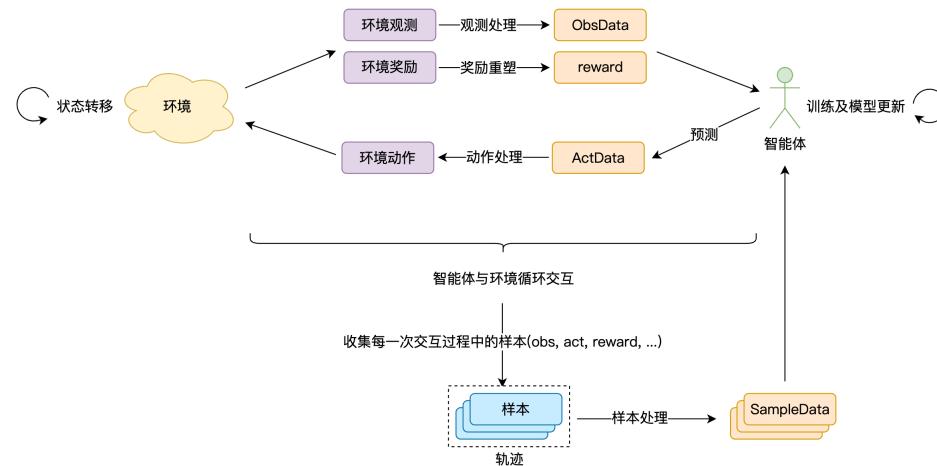
综述

欢迎来到腾讯开悟！

腾讯开悟强化学习开发框架是基于[强化学习系统系列技术标准](#)打造的标准化开发套件。该框架为开发者提供了标准化的编程接口和丰富的工具集，支持开发者高效完成智能体开发、环境交互，以及模型的训练及预测流程。

训练流程简介

本开发框架的完整训练流程如下图所示：



如图，完整训练流程包含以下关键环节：

环节	介绍
智能体-环境循环交互	<ul style="list-style-type: none"> - 智能体将环境提供的观测和奖励处理为符合预测函数输入要求的数据； - 调用预测函数，生成动作指令； - 将智能体输出的动作指令处理为符合环境输入要求的数据； - 环境执行动作后完成状态转移，并反馈新的观测数据和奖励数据；
样本处理	<ul style="list-style-type: none"> - 每个环境有不同的开始与结束逻辑，智能体与环境从开始到结束的完整交互过程，称为episode； - 智能体与环境每一次交互产生的结构化数据，称为样本；一个episode产生的样本序列称为轨迹； - 对轨迹数据进行处理，转换为规范化训练样本(SampleData)；
模型迭代优化	<ul style="list-style-type: none"> - 基于训练样本，通过算法持续更新模型参数，实现策略优化；
智能体模型更新	<ul style="list-style-type: none"> - 智能体加载最新模型，与环境继续循环交互；

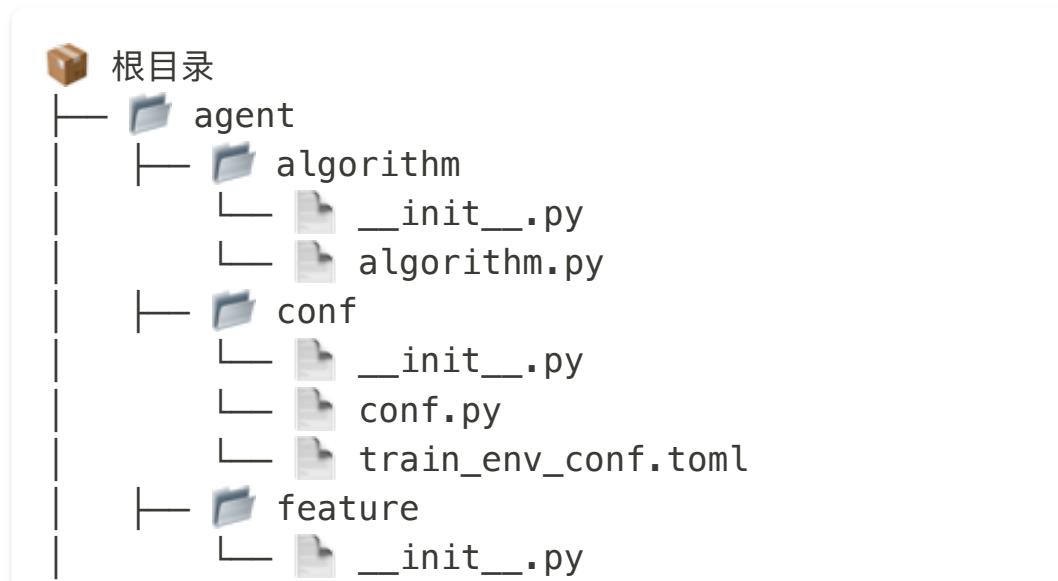
该流程通过强化学习分布式计算框架提供的训练工作流实现。基于此，开

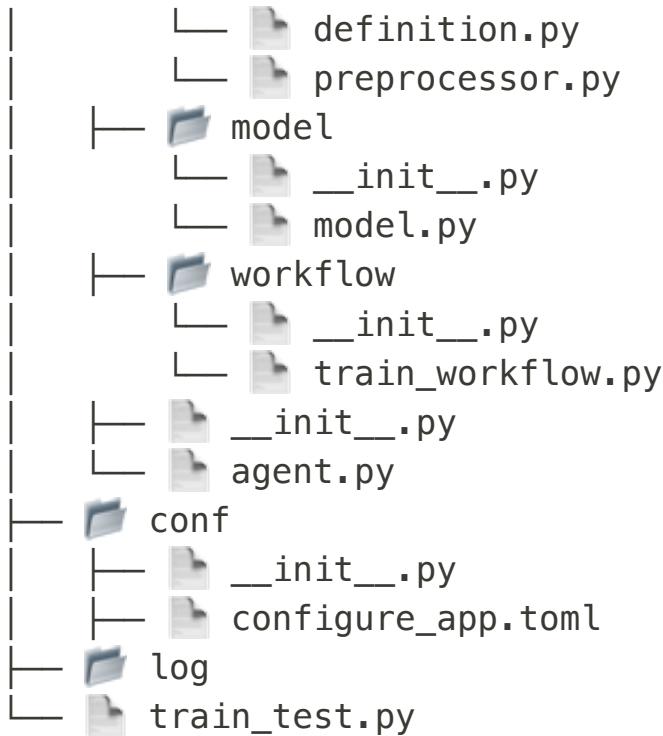
发框架主要包含三大核心模块：

- **强化学习环境系统**：提供标准的**强化学习环境接口**。开发者可以通过标准接口，实现智能体与环境的交互。
- **强化学习智能体开发套件**：提供标准的**强化学习智能体接口**，以及算法库、模型组件库等工具函数库。开发者可以通过工具函数库快速完成智能体的构建。
- **强化学习分布式计算框架**：提供标准接口，支持开发者按需实现训练工作流，运行单机或分布式的训练及评估任务。

代码包简介

开发者可以通过腾讯开悟平台所提供的强化学习项目使用开发框架。一个强化学习项目的代码目录如下：





代码目录介绍：

目录名	介绍
agent/	智能体子目录，智能体相关内容均集中于该目录，是开发者核心工作目录。
conf/	配置文件目录，包含运行训练任务相关的配置，例如训练样本批处理大小batch_size等。
	日志目录，存放运行代码测试脚本时生成的日志文

log/	件。
train_test.py	代码正确性测试脚本，该脚本会使用当前代码包完成一步训练。建议开发者在启动训练任务前，确保代码已通过该脚本检测。

agent

目录/文件名	介绍
algorithm/	算法相关，开发者在该目录下完成算法实现，包含loss计算、模型优化等，详情见 算法开发
feature/	特征相关，开发者在该目录下完成数据结构定义和数据处理方法，以及样本处理和奖励计算，详情见 数据处理与奖励设计
model/	模型相关，开发者在该目录下完成模型实现。详情见 模型开发
workflow/	工作流目录，开发者在该目录下完成训练工作流的开发。详情见 工作流开发
	智能体核心代码文件，开发者在该文件中完成预测、

标准代码包中都存在一个agent_diy子文件夹，该文件夹是预定义的智能体模板，可供开发者进行智能体的开发。

conf

文件名	介绍
configure_app.toml	训练任务相关的配置，包括样本大小、样本池大小等。

通过对训练流程和代码包的介绍，相信开发者能够对腾讯开悟开发框架建立了初步认知。

接下来，我们将详细介绍每个模块的功能及使用方式。

环境

在综述中提到，强化学习训练流程离不开智能体与环境的持续交互，本文将详细介绍强化学习环境系统的功能及标准接口函数。

概述

强化学习环境是基于输入动作，输出观测、奖励等反馈的功能模块，用于表达强化学习算法所求解的问题场景。

开发框架通过场景适配模块，对仿真器进行封装，将其特化的接口、协议转换为强化学习环境统一的接口和协议，供智能体调用。

强化学习环境系统主要提供如下功能：

1. 接收配置信息，用于指定自身初始化方式，比如环境中各种元素的初始状态。
2. 输出观测、奖励信息，可用于智能体预测、训练。
3. 输出观测、奖励之外的其他信息，供强化学习系统相关组件使用以实现特定功能。其他信息可包括可视化数据、日志数据等，实现的功能包括环境可视化、运行状况监测等。
4. 接收动作指令，完成状态转移并产生新的观测和奖励。

环境使用

开发框架通过场景适配模块，将问题场景进行标准化封装，为开发者提供统一的交互接口与通信协议。由于环境之间存在差异，接口中所涉及的观测、奖励等信息的具体数据结构也有所不同，开发者需查阅所使用环境的官方数据协议文档以获取准确信息。

开发者可以在[训练工作流](#)的workflow中获取到对应环境的实例，通过标准接口实现智能体与环境的交互。

核心函数介绍

`reset(usr_conf)`

`reset`会将环境重置为环境配置文件中指定的状态，并且返回初始观测。

```
# usr_conf为开发者传入的环境配置  
obs, state = env.reset(usr_conf = usr_conf)
```

Parameters

参数名	介绍

usr_conf

dict类型, 环境配置文件

Returns

参数名	介绍
obs	dict类型, 环境观测信息
state	dict类型, 环境全局信息

step(act, stop_game = false)

环境会执行传入的act动作指令, 完成一次状态转移, 并返回新的观测和奖励等信息。

```
frame_no, _obs, score, terminated, truncated,  
_state = env.step(act, stop_game = false)
```

Parameters

参数名	介绍

act	dict类型, 环境执行的动作
stop_game	bool类型, 是否结束当前对局

Returns

参数名	介绍
frame_no	int类型, 当前环境实例运行时的帧号
_obs	dict字典类型, 当前帧的观测信息
score	int类型, 当前帧的奖励信息
terminated	bool类型, 当前环境实例是否结束
truncated	bool类型, 当前环境实例是否异常或中断
_state	dict字典类型, 当前帧的全部状态信息

综述

智能体是强化学习系统中的核心模块，在[开发框架综述](#)中提到，完整训练流程包括：

环节	介绍
智能体-环境循环交互	<ul style="list-style-type: none">- 智能体将环境提供的观测和奖励处理为符合预测函数输入要求的数据；- 调用预测函数，生成动作指令；- 将智能体输出的动作指令处理为符合环境输入要求的数据；- 环境执行动作后完成状态转移，并反馈新的观测数据和奖励数据；
样本处理	<ul style="list-style-type: none">- 每个环境有不同的开始与结束逻辑，智能体与环境从开始到结束的完整交互过程，称为episode；- 智能体与环境每一次交互产生的结构化数据，称为样本；一个episode产生的样本序列称为轨迹；- 对轨迹数据进行处理，转换为规范化训练样本(SampleData)；

模型迭代优化	- 基于训练样本，通过算法持续更新模型参数，实现策略优化；
智能体模型更新	- 智能体加载最新模型，与环境继续循环交互；

基于上述训练流程，我们将智能体的开发分为四个部分：

1. [数据处理及奖励设计](#)：介绍基于环境观测数据进行特征处理、样本处理和奖励设计的方法。
2. [模型开发](#)：介绍模型开发接口及开发方法。
3. [算法开发](#)：介绍包括算法开发接口及开发方法。
4. [工作流开发](#)：介绍开发者开发自定义训练工作流的方法。

接下来，将通过独立的章节对强化学习智能体开发套件中每个模块的功能及接口函数进行介绍。

特征处理

环境返回的数据通常无法直接作为智能体预测和训练的输入，开发者需要完成特征处理、样本处理和奖励设计，确保数据结构与类型符合智能体的接口规范。

特征处理

在特征处理时，开发者需要完成四个关键的开发工作，分别是**定义数据结构**、**观测处理**、**动作处理**。

定义数据结构

开发目录：`<智能体文件夹>/feature/definition.py`

首先，开发者需要定义智能体可以使用的数据结构（类）。

开发框架已经预先定义好了三种数据类型：ObsData, ActData, SampleData。

- ObsData和ActData分别表示智能体预测的输入和输出，将会由`agent.predict()`使用；
- SampleData为训练样本的数据类型，训练样本将会被

`agent.learn()` 使用，进行模型训练。

核心函数介绍

`create_cls`

用于动态创建数据结构（类）。`ObsData`, `ActData`, `SampleData`是训练流程必需的三类，但每一个类的数据结构包含哪些属性完全由开发者自定义，属性名称和属性数量没有限制。

```
ObsData = create_cls("ObsData",
                      feature=None,
                      )
ActData = create_cls("ActData",
                      action=None,
                      prob=None,
                      )
SampleData = create_cls("SampleData",
                        npdata=None
                        )
```

Parameters

参数名	介绍
第一个参数	字符串类型，类的名称

其余参数

类的属性， 默认值为None，由开发者自行定义

观测处理

开发目录：`<智能体文件夹>/agent.py`

由于环境的reset和step接口返回的数据属于原始观测数据，无法直接作为智能体预测时的输入，开发者需要将这部分数据进行特征化。

核心函数介绍

`observation_process`

将环境返回的观测数据转换成ObsData类型数据。

很多情况下，特征工程包含了大量的数值处理、数据转换和领域知识，我们建议将大量的特征处理代码在`<智能体文件夹>/feature/preprocessor.py`文件中实现，然后由于`observation_process`进行调用。

```
def observation_process(self, obs, state=None):
    return ObsData(feature=feature,
    legal_act=legal_actions)
```

Parameters

参数名	介绍
obs	Observation类型, env.reset和env.step返回的环境观测数据
state	EnvInfo类型, env.reset和env.step返回的环境状态数据

Return

参数名	介绍
ObsData	开发者定义的ObsData类型的数据, 将作为 <code>agent.predict()</code> 函数的输入。

动作处理

开发目录: <智能体文件夹>/agent.py

由于环境的step接口的输入须要满足环境的特定数据协议, 开发者需要将

智能体预测的输出转换为符合环境step接口输入要求的数据。

核心函数介绍

action_process

将智能体预测输出的ActData类型数据转换成环境可以接收的动作数据.

```
def action_process(self, act_data):
    return act_data.act
```

Parameters

参数名	介绍
act_data	开发者定义的ActData类型的数据

Return

环境能处理的动作数据类型，作为 `env.step()` 的输入

奖励设计

开发目录: <智能体名称>/feature/definition.py

这里的奖励特指强化学习中的Reward，注意要与环境反馈的Score进行区分。Score通常用于衡量智能体在环境中的实际表现。开发者在设计Reward时，有非常大的灵活性，不仅可以基于环境返回的观测信息，还可以加入开发者对问题的理解、经验或者知识。

核心函数介绍

reward_shaping

开发框架预设的奖励设计函数接口，开发者可以通过该函数实现复杂的奖励计算，在训练工作流中调用。

```
def reward_shaping(obs, _obs, state, _state):  
    return reward
```

Parameters

参数个数和类型不限制，可以是环境信息、智能体信息、开发者的经验和知识等。

Return

数值类型，计算出的reward值

样本处理

开发目录: <智能体文件夹>/feature/definition.py

由于环境与智能体交互过程中产生的轨迹数据无法直接作为智能体训练时的输入，开发者需要将轨迹数据转换为训练样本数据。

核心函数介绍

sample_process

将环境与智能体交互过程中产生的轨迹数据转换成开发者定义的 SampleData类型数据。

```
@attached
def sample_process(self, list_game_data):
    return [SampleData(**i.__dict__) for i in
list_game_data]
```

Parameters

参数名	介绍
	list(Frame)类型， 使用开发者自定义的Frame作

`list_game_data`

为输入，因为样本一般进行批处理，所以传入列表

Return

参数名	介绍
<code>list(SampleData)类型</code>	SampleData类型的数据组成的列表

为了支持分布式训练，样本数据需要进行网络传输，由于SampleData无法直接进行网络传输，需要先转换成Numpy的Array，待传输到对端之后再由np.Array转换成SampleData。

因此，开发者需要实现两个转换函数 `SampleData2NumpyData` 和 `NumpyData2SampleData`，这两个函数互为反函数。

注意：由于这两个函数会被分布式计算框架调用，因此这两个函数的实现都必须包含一个装饰器@attached

SampleData2NumpyData

将SampleData转换为NumpyData。

```
@attached  
def SampleData2NumpyData(g_data):  
    return g_data.numpydata
```

Parameters

参数名	介绍
g_data	SampleData 类型

Return

Numpy.array类型

NumpyData2SampleData

将NumpyData转换为SampleData。

```
@attached  
def NumpyData2SampleData(s_data):  
    return SampleData(numpydata=s_data)
```

Parameters

参数名	介绍
s_data	Numpy.array 类型

Return type

SampleData类型

算法开发

开发目录: <智能体名称>/algorithm/algorithm.py

在完成特征处理和奖励设计后，开发者还需要实现强化学习算法，以通过特定优化方法更新模型参数。

以下为实现强化学习算法的核心函数介绍，有关函数的更多细节可以查阅[分布式计算框架](#)

核心函数介绍

learn

实现强化学习优化算法的核心方法，该函数输入为训练样本数据，开发者需基于不同的算法完成相关实现，包括优化方法、损失计算等。

```
def learn(self, list_sample_data):
    """
    Implementing the core method of the
    algorithm
    实现算法的核心方法
    """
    loss = 0 # 基于不同算
    法实现loss计算 Calculate loss
```

```
loss.backward() # 计算梯度  
Calculate gradient  
self.optimizer.step() # 通过梯度下降等方法更新模型 Update weights
```

Parameters

参数名	介绍
list_sample_data	list类型, 训练样本(SampleData)列表

模型开发

开发目录: <智能体名称>/model/model.py

一个强化学习模型是基于特征作为输入数据，输出策略的神经网络模型。

开发者需要在 model.py 文件中，实现神经网络模型。开发框架要求，模型类需继承 torch.nn.Module 类，即符合Pytorch模型的实现规范。

```
class Model(nn.Module):
    def __init__(self, state_shape,
                 action_shape=0, softmax=False):
        super().__init__()
```

工作流开发

训练工作流

在完成智能体开发后，需要进一步实现由[分布式计算框架](#)提供的训练工作流接口，使智能体和环境持续交互，收集训练样本，迭代模型参数，最终完成策略的优化。

核心函数介绍

workflow

通过该函数实现强化学习训练工作流，调用智能体和环境提供的接口，完成环境交互、样本收集和模型更新。

```
@attached
def workflow(envs, agents, logger=None,
monitor=None):
```

Parameters

参数名	介绍

envs	list类型，环境列表，返回当前正在运行的环境。
agents	list类型，智能体列表，通过调用开发者实现的 <智能体名称>/agent.py 实例化 Agent，并作为输入传入 workflow。
logger	Logger类型，框架提供的日志组件，接口与 python 的 logging 库一致。
monitor	Monitor类型，框架提供的监控组件。

接下来，我们将通过一个训练工作流关键步骤的代码示例（具体实现由开发者完成），说明如何通过训练工作流实现完整训练流程。

```
@attached
def workflow(envs, agents, logger=None,
monitor=None):
    # Get the environment and agent
    # 获取环境和智能体
    env, agent = envs[0], agents[0]

    # Execute several epochs
    # 执行若干次epoch
    epoch_num = 1000
```

```
# Each epoch executes several episodes
# 每个epoch执行若干个episode
episode_num_every_epoch = 1000

# Training loop
# 训练循环
for epoch in range(epoch_num):
    # After each episode, the trajectory
    # data is converted into training samples for
    # training.
    # 在每一个episode结束之后，将轨迹数据转换成训练样本进行训练
    for g_data in
run_episodes(episode_num_every_epoch, env,
agent, logger, monitor):
        # Agent training. If single-machine
        # training, the model is trained directly; if
        # distributed training, samples are sent to the
        # sample-pool.
        # agent进行训练。如果是单机训练，则直接对模型进行训练；如果是分布式训练，则将训练样本发送到样本池。
        agent.learn(g_data)
        # Ensure that the next training
        # sample collected is new
        # 清空g_data，确保下一次搜集的训练样本是新的
        g_data.clear()
```

```
# Save the model at intervals
# 依据时间间隔保存模型
now = time.time()
if now - last_save_model_time >= 300:
    agent.save_model()
last_save_model_time = now

def run_episodes(n_episode, env, agent, logger,
monitor):
    # Run several episodes
    # 运行若干个episode
    for episode in range(n_episode):
        # Reset data at the beginning of an
        # episode
        # 在episode开始时重置数据
        done = False
        collector = list()

        # Reset enviroment and get initial info
        # 重置环境，并获取环境初始状态
        obs, state =
env.reset(usr_conf=usr_conf)

        # Load the latest model and call it on
        # demand; if in stand-alone mode, there is no need
        # to load the remote model
        # 加载最新模型，按需调用；若训练采用单机模式，
        # 则无需加载远程模型，可不调用该函数
```

```
agent.load_model(id="latest")

# Run an episode loop
# 运行一个episode循环
while not done:
    # Agent performs inference, gets the
    # predicted action for the next frame
    # 调用智能体预测函数，获取下一时刻的动作
    act_data =
    agent.predict(list_obs_data=[obs_data])[0]

    # Unpack ActData into action
    # 将智能体输出的ActData数据转换为符合环境
    # 数据协议要求的动作数据
    act = agent.action_process(act_data)

    # Interact with the environment,
    # execute actions, get the next state
    # 调用环境step接口，与环境交互，执行动作，
    # 获取下一时刻的状态
    frame_no, _obs, score, terminated,
    truncated, _state = env.step(act)
    if _obs == None:
        break

    # Feature processing
    # 对环境返回的观测数据进行处理
    _obs_data =
    agent.observation_process(_obs, _state)
```

```
# Disaster recovery
# 容灾
if truncated and frame_no == None:
    break

# Calculate reward
# 计算reward
reward = reward_shaping(obs_data,
_obs_data, state, _state)

# Episode done signal
# episode结束信号
done = terminated or truncated

# Construct sample
# 构造样本
frame = Frame(
    obs=obs_data.feature,
    _obs=_obs_data.feature,
    act=act,
    rew=reward,
    done=done,
)
collector.append(frame)

# If the game is over, the sample is
# processed and sent to training
# 如果episode结束，则进行样本处理，将样本
```

送去训练

```
    if done:  
        if len(collector) > 0:  
            collector =  
sample_process(collector)  
            # Return samples  
            # 返回样本数据, agent会调用  
agent.learn(g_data)进行训练  
            yield collector  
        break  
  
        # Status update  
        # 状态更新  
        obs_data = _obs_data  
        obs = _obs  
        state = _state
```

智能体开发

开发目录: <智能体名称>/agent.py

在完成模型和算法后，开发者还需要实现强化学习智能体，智能体使用模型进行决策、与环境交互并通过算法更新模型参数。

以下为实现强化学习智能体的核心函数介绍，有关函数的更多细节可以查阅[分布式计算框架](#)

核心函数介绍

learn

该函数输入为训练样本数据，开发者需要在该函数中调用算法消费训练样本进行训练。

当然，在不同的训练模式下，该函数使用方法有所不同：

- 单机训练：开发者需要在训练工作流中手动调用该函数以进行一步训练。
- 分布式训练：
 - 该函数作为训练函数会被循环执行，无需开发者手动调用。
 - 但该函数还作为样本发送函数，开发者需要在训练工作流中手动调用，以将样本发送至样本池。

```
def learn(self, list_sample_data):
    self.algo.learn(list_sample_data)      #
    调用算法消费训练样本进行训练 Call algorithm to train
    model
```

Parameters

参数名	介绍
list_sample_data	list类型, 训练样本(SampleData)列表

predict

该方法通过调用模型进行预测，通常在训练时调用该方法，依策略的概率分布采样或引入随机概率。

```
@predict_wrapper
def predict(self, list_obs_data, list_state):
    return [ActData]
```

Parameters

参数名	介绍
list_obs_data	list类型, 观测数据(ObsData)列表
list_state	可选参数, list类型, 环境返回的状态数据列表

Return

参数名	介绍
List(ActData)	list类型, 开发者定义的动作数据(ActData)列表

exploit

该方法通过调用模型进行预测, 通常在评估时调用该方法, 选取策略中概率最高的动作或者策略认为最优的动作。

```
@exploit_wrapper  
def exploit(self, observation):
```

Parameters

参数名	介绍
observation	dict类型，环境观测字典，评估工作流中将原始的环境观测信息作为输入传入 <code>agent.exploit()</code> 。

Return

参数名	介绍
action	list类型，动作列表，环境可以直接使用的动作指令

load_model

智能体通过该接口完成模型参数加载。在上文中提到，Actor会从模型池中获取最新模型参数文件，开发者需要手动调用 `load_model()` 函数，使智能体完成模型参数加载。

```
@load_model_wrapper
def load_model(self, path=None, id="1"):
    # When loading the model, you can load
    # multiple files,
    # and it is important to ensure that each
```

filename matches the one used during the save_model process.

```
# 加载模型，可以加载多个文件，注意每个文件名需要和
# save_model时保持一致
    model_file_path = f'{path}/model.ckpt-
{str(id)}.pkl'
    self.model.load_state_dict(
        torch.load(model_file_path,
map_location=self.device),
    )
```

Parameters

参数名	介绍
path	string类型，加载模型参数文件的路径，开发框架根据使用场景得到相应的路径，并作为输入传入 <code>load_model</code>
id	string类型，模型参数文件的 id，使用 id 指定加载的模型参数文件

save_model

开发者可以通过该函数保存当前时刻的模型文件及智能体代码包，开发框架会将开发者需要保存的内容打包为zip格式的文件。

当开发者使用腾讯开悟客户端开发时，开发框架会在客户端指定目录下存储该zip文件。

当开发者使用腾讯开悟平台时，开发框架会将该zip文件存储在云端，开发者可以通过平台的训练管理模块查看每一个训练任务的zip文件，即模型。

```
@save_model_wrapper
def save_model(self, list_obs_data, list_state):
    # To save the model, it can consist of
    # multiple files,
    # and it is important to ensure that each
    # filename includes the "model.ckpt-id" field.
    # 保存模型，可以是多个文件，需要确保每个文件名里包
    # 括了model.ckpt-id字段
    model_file_path = f'{path}/model.ckpt-
{str(id)}.pkl'

    # Copy the model's state dictionary to the
    # CPU
    # 将模型的状态字典拷贝到CPU
    model_state_dict_cpu = {k: v.clone().cpu()
for k, v in self.model.state_dict().items()}
    torch.save(model_state_dict_cpu,
model_file_path)
```

Parameters

参数名	介绍
path	string类型，模型文件保存的路径，开发框架根据使用场景得到相应的路径，并作为输入传入 <code>save_model</code>
id	string类型，模型文件的索引，开发框架获取到模型池中最新模型的索引，并作为输入传入 <code>save_model</code>