Reinforcement Learning总结

# 背景

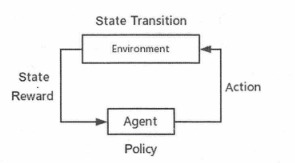
目前行走样机在使用过程中，自动化智能化程度还不够高，许多参数还需要手动调整，所以希望使用强化学习的方式找到最优参数，或者训练模型去在线优化参数，达到快速智能匹配的效果。在行走设备实际运行中，可能需要对患者的每一步进行打分，然后强化学习基于环境反馈的分数reward来寻找最优参数或者训练优化模型。

为实现该目标，需要结合我司的具体业务需求，对RL（Reinforcement Learning）进行相关学习探索。本文档后续章节会依次介绍RL思想、不同的算法分支的特点及着重解决的问题，以及相关实例展示，最后会对RL在机器人领域的应用进行展望。

因为我们的应用于机器人，获取数据和训练RL模型的成本会很高，所以在实现RL的过程中需要重点关注强化学习所需要资源、计算量等指标。

# RL简介

RL是机器学习中的一个领域，强调如何基于环境而行动，以取得最大化的预期利益。从本质上看，强化学习是一个通用的问题解决框架，其核心思想是 Trial & Error，让被实验者通过与环境的不断交互和试错来学习，通过reward影响被实验者的行为。为了实现这个目标，实验者需要构建一个完整的实验环境，通过给予被实验者一定的观测和回报，让其产生实验者想要的结果。实验流程如下图所示。



图表 1 RL过程表示

|  |
| --- |
| **Agent**: 实验的主角，一般翻译为智能体；  **Environment**：实验的操控者，一般翻译为系统环境；  **Observation/State**: 环境的状态或者对环境的观测  **Action**： Agent采取的行动  **State Transition** : Agent 对Env采取行动后会引起Env的状态state变化，状态变化的过程就是State Transition；  **Reward**： 代表回报或奖励，代表环境(Env)对Agent所采取Action的回报；  **Policy**： 代表策略，RL算法为了最大化整体的回报，需要在不同的state下采取不同的action，如何采取action由Policy决定，Policy是RL算法要学习的目标。 |

为了最大化整体回报，通常Agent需要学习不断试错，因为根据环境状态给出行动的Agent 有时会收到较多回报，有时回报较少，还可能收到负的回报，Agent 自己并不知道究竟怎样才能获得最多的回报，“实验者”也不会告诉Agent。所以Agent 需要根据回报的多少不断地调整自己的策略，从而尽可能多地获得回报。这个过程中Agent 需要不断尝试，尝试应对状态的各种可能的行动，并收集对应的回报，只有收集到各种反馈信息，才能更好地完成学习任务。因此这是一个不断试错（Trial and Error ）的过程，只有经过尝试、遇到失败，才能获得最终的成功。

## 评价指标：

除了一些常见的衡量指标（**算法的效果、计算时间、稳定性**和**泛化性**等），我们还要重点考虑**“学习时间”**。由于学习和尝试相关，所以这个指标一般也看作尝试和探索的次数。如果一个算法需要尝试的次数比较多，我们一般认为算法要花费的时间比较长；如果一个算法需要尝试的次数比较少，那么相对来说花费的时间比较短。站在机器学习的角度，我们可以认为尝试的样本本身会影响学习的时间，例如样本的代表性、重合度等。

对强化学习来说，由于学习本身的特点，我们需要考虑训练**样本的使用率(Sample Efficiency)**。不同算法对样本的重复使用次数不同，有的算法对于尝试的样本只能使用一次，而有的算法可以反复使用同样的样本。训练样本的使用率会直接影响学习时间。前面提到Agent 的学习样本要通过自身与环境的交互得到，而这个过程是要花费时间的。需要的样本量少，学习时间就可以缩短；反之学习时间会比较长。对计算机模拟的学习问题来说，样本量并不算个大问题，因为计算机可以在短时间内快速模拟出大量的样本；但是对于在真实场景进行训练的问题来说，产生样本意味着要在真实世界的时间尺度下进行交互，花费的时间会很长。为了一点效果的提升花费大量的时间，对我们来说有点得不偿失。因此，很多研究人员都在思考如何提高真实世界学习的速度，这就涉及提高样本利用率、迁移学习等内容。这样我们就了解了强化学习关注的两个目标：学习效果和学习时间。学习时间也成了算法十分看重的一个目标。

## 强化学习于有监督学习之间的区别：

监督学习的目标更明确，输入对应的是确定的输出，而且理论上一个输入只对应一个输出；而强化学习的目标没有这么明确，使当前状态获得最大回报的行动可能有很多。

总的来说，强化学习相比监督学习有两个优点：

( 1 ）定义模型需要的约束更少，影响行动的反馈虽然不及监督学习直接，却降低了定义问题的难度；

( 2 ）更看重行动序列带来的整体回报，而不是单步行动的一致性；

# 环境要求

python=3.7.7

gym==0.17.2

opencv-python==4.2.0.34

numpy=1.18.1

tensorflow=1.15.0

pygame==1.9.6

# RL算法分支

## 4.1 RL基本算法

MDP

策略迭代

价值迭代

## 价值迭代

SARSA

QLearning

DeepQNetwork

## 策略梯度

Policy Gradient

Actor Critic

# 代码实现及效果展示

# 应用展望