

Jogando Atari e (S)NES com Aprendizado de Máquina e Redes Neurais

Um estudo superficial sobre automatização de jogos com aprendizado baseado em reforço e redes neurais artificiais

Renato Lui Geh

Universidade de São Paulo

Instituto de Matemática e Estatística

Monografia para MAC0412

Resumo

A proposta deste trabalho é apresentar os conceitos de aprendizado baseado em reforço com o uso de processos de decisão markovianos, redes neurais artificiais, como aplicar aprendizado em redes neurais, as especificações de *hardware* tanto do Atari 2600 quanto do NES e finalmente uma proposta de como aplicar aprendizado em um agente jogador automático.

Este trabalho foi baseado no artigo da Google DeepMind *Human-level control through deep reinforcement learning*[1], onde Mnih *et al* explicam um novo algoritmo de aprendizado de Q-networks profundas que teve melhor performance em experimentos realizados no Atari 2600 do que outros algoritmos. O artigo *The First Level of Super Mario Bros. is Easy with Lexicographic Ordering and Time Travel... after that it gets a little tricky* [4], que explica como extrair uma função objetivo a partir da memória usada em plataformas NES, também teve grande influência nesta monografia.

Nesta monografia serão primeiro apresentados os conceitos de aprendizado de máquina, processos de decisão markovianos, aprendizado baseado em reforço e redes neurais artificiais nesta ordem. Em seguida serão apresentadas as diferenças entre o método de automatização usado em Mnih *et al* e o apresentado em *Murphy*.

Sumário

1	Introdução	3
2	Aprendizado de Máquina	4
3	Processos de Decisão Markovianos	5
3.1	Função de Utilidade	5
3.2	MDPs	7
3.3	Políticas ótimas	8
4	Aprendizado Baseado em Reforço	8

1 Introdução

A monografia é dividida em 5 tópicos: introdução, noções fundamentais de probabilidade, processos de decisão markovianos, aprendizado baseado em reforço, redes neurais artificiais, hardware e finalmente automatização de um agente jogador.

Quando dizemos um agente jogador automático, queremos dizer um agente que performe de forma racional e ótima no contexto do jogo. Um agente jogador automático ideal não é restringido por regras específicas de um dado jogo, mas performa de forma ótima em todos os jogos. Por exemplo, se o agente está jogando *Breakout* de forma ótima, então o mesmo agente deve se comportar de forma ótima em um outro jogo (por exemplo *Montezuma's Revenge*) sem nenhuma modificação no código.

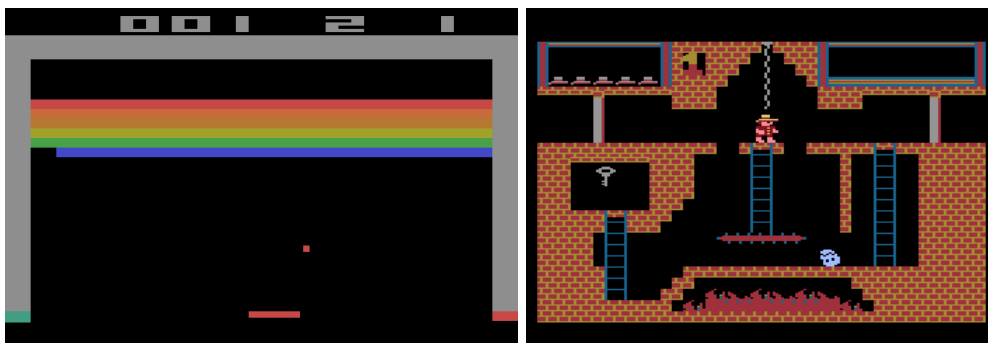


Figura 1: *Breakout* (à esquerda) e *Montezuma's Revenge* (à direita) no Atari 2600. Fonte: <http://en.wikipedia.org/> e <http://www.atariprotos.com/>

Infelizmente, tal agente não existe ainda. De fato, Mnih *et al*[1] mostram, por meio de experimentos, que o agente teve um desempenho impressionante em *Breakout*, mas foi muito mal em *Montezuma's Revenge*. Isso é dado pela variedade de controles, objetivos e condições de recompensa que cada jogo possui. Um agente ideal conseguiria aprender todos os elementos de um jogo tal como um jogador humano dados todos estímulos visuais do próprio jogo. No entanto, isso implica no reconhecimento de elementos específicos da tela como o domínio de uma função que mapeia estímulos visuais a uma recompensa (seja imediata ou a longo prazo).

Uma outra alternativa seria o uso dos bits “crus” do próprio jogo para determinar que um objeto seja mapeado na função objetivo (recompensa). Esta abordagem, no entanto, não indica que o agente está sendo “inteligente”¹, mas que está apenas seguindo, de forma gulosa, a melhor recompensa direta a partir de uma função já existente.

A diferença da abordagem visual e da abordagem “crua” pode ser comparada a um agente aprender vendo vários vídeos de pessoas jogando um certo jogo ou aprender lendo um manual que aponta exatamente quais ações o jogador deve tomar para que seu desempenho seja ótimo. Enquanto que os dois métodos consistem na maximização das ações para gerar o melhor resultado, a abordagem visual é um método muito mais geral e semelhante a como humanos se comportam. Além disso, a abordagem crua depende da especificação do hardware e do jogo. Nesta monografia abordaremos principalmente pelo lado visual, já que queremos um agente que seja independente da implementação usada.

Noções de Probabilidade

O uso de probabilidades na área de Inteligência Artificial não foi imediata. A princípio, o método preferível de se representar conhecimento era por meio de lógicas. Para representarmos algo que existisse consideraríamos algum evento como verdadeiro. Uma relação de causa-efeito

¹A questão de um agente ser inteligente ou não é uma questão mais filosófica e que requer um estudo muito mais aprofundado do que o que é exposto nesta monografia

é dada por uma implicação. Por exemplo, se desejássemos representar um mundo onde todo ser que come grama é uma cabra, e que todo ser que come carne é urso, então diríamos que nossa base de conhecimento é composta por:

Cabra, Urso
Grama, Carne
Come(X, Y)
 $\forall X, Come(X, Grama) \rightarrow Cabra$
 $\forall X, Come(X, Carne) \rightarrow Urso$

No entanto, é fácil notar que quanto mais seres incluirmos no nosso mundo, mais regras precisamos criar. Além disso no mundo anterior consideramos que um ser come grama se e somente se o ser é uma cabra, e um ser come carne se e somente se o ser é um urso. Porém, digamos que existe um ser chamado humano que come tanto grama quanto carne. Precisamos criar regras que diferencie um urso de um humano e um humano de uma cabra. As lógicas mais tradicionais não conseguem lidar com elementos que se justapõem sem diferenciarmos explicitamente com regras. De fato, uma das maiores desvantagens da lógica é a enumeração exaustiva de todas as regras.

Podemos resolver este problema por meio de probabilidades. Considere o mundo anterior e digamos que existe uma população de 60 cabras, 30 ursos e 10 humanos neste mundo. Então podemos construir a seguinte tabela de probabilidades condicionais:

Animal	$P(Animal = x Come = grama)$	$P(Animal = x Come = carne)$
Cabra	0.857	0.00
Humano	0.143	0.250
Urso	0.00	0.750

A primeira coluna categoriza um *Animal* como uma das três possíveis opções: Cabra, Humano e Urso. Cada i -ésima linha mostra a probabilidade condicional de *Animal* ser x dado que o que ele come é grama ou carne. Note que toda coluna de probabilidades deve somar 1. Isto ocorre por que temos conjuntos exaustivos que cobrem o nosso mundo inteiro. Para toda comida, o animal relativo a ele deve estar contido em alguma população de animal.

Chamamos as probabilidades condicionais da forma $P(X = \{x_1, \dots, x_n\} | E = \{e_1, \dots, e_n\})$ de probabilidades posteriores, onde X é o conjunto de variáveis e E é o conjunto de evidências (variáveis observáveis do nosso mundo). As probabilidades da forma $P(X)$ são chamadas de probabilidades *a priori*.

2 Aprendizado de Máquina

Aprendizado de máquina pode ser visto como um jeito de aproximar uma função dados valores da função somados a um erro. Ou seja, queremos uma função que minimize o erro dos valores dados com os valores obtidos pela função. Por exemplo, na função dada pela Figura 2, queremos uma função que consiga achar uma aproximação dos mesmos valores obtidos nos pontos azuis. Chamamos os pontos azuis – ou seja, os dados observados – de conjunto de treino, já que iremos usar estes pontos para treinar uma função para que ela consiga achar uma predição de menor erro possível para outros pontos.

Em outras palavras, queremos achar uma função f tal que:

$$f(x) = \arg \min_{a,b} \sum_i (y_i - ax_i + b)^2$$



Figura 2: Dados os valores de treino dado pelos pontos azuis no grafo, queremos uma função que minimize o erro $\sum_i (y_i - f(x_i))^2$ (dada pela função laranja).

A partir de um conjunto de treino, podemos formular diferentes funções. Por exemplo, na Figura 2 podemos usar tanto a função à esquerda quanto à direita. Na função linear há um erro grande entre $(5, 4)$ e $f(5)$, enquanto que na função à direita o erro é menor em $x = 5$, mas o erro é maior em outros pontos. A complexidade de uma função não depende somente do conjunto de treino, mas também do conjunto de testes, ou seja, do conjunto que vamos tentar aproximar depois de termos treinado a função. Um conjunto de testes que tenha valores excepcionais ou completamente diferentes do conjunto de treino terá, obviamente, valores com alto erro. Precisamos, portanto, escolher um conjunto de treino que, preferencialmente, cubra uma grande parte dos casos.

Se tentarmos especializar demais a função no conjunto de treino, o aprendizado sofrerá *overfitting*, ou seja, a função estará viesada demais, e provavelmente terá uma performance ruim quando exposta a valores novos. O caso contrário, *underfitting*, ocorre quando não temos um conjunto de treino que cubra uma parte razoável dos possíveis valores.

3 Processos de Decisão Markovianos

Processos de Decisão Markovianos, que chamaremos de MDPs a partir de agora, são um jeito de se representar o mundo e as decisões que impactam neste mundo. MDPs são utilizadas para demonstrar escolhas de decisões complexas em um espaço de estado estocástico. Nesta seção iremos primeiro definir o que uma função de utilidade significa, em seguida vamos mostrar algumas notações usadas em MDPs, e finalmente vamos ver como achar a melhor decisão em cada estado de uma MDP.

3.1 Função de Utilidade

Tomemos como exemplo o mundo de João. João adora doces e decidiu ir a doceria. No entanto a doceria possui uma grande variedade de doces, e apesar de João querer comprar todos os doces, ele possui uma quantidade finita de dinheiro, infelizmente. Portanto, João deseja maximizar o aproveitamento de doces limitado pela quantidade de dinheiro que ele possui.

Digamos que João gosta de caramelo, mas em qualquer situação João prefere trufa de chocolate à caramelo. Analogamente, João prefere alfajores exclusivamente a trufas de chocolate. Mas quando se trata de brigadeiros, João não tem preferência entre brigadeiros e trufas. Podemos representar o mundo de João como:

$Alfajor \succ Trufa$

João prefere Alfajor a Trufa.

$Brigadeiro \sim Trufa$

João é indiferente entre Brigadeiro e Trufa.

$Alfajor \succ Caramelo$

João prefere Alfajor a Caramelo por transitividade.

Preferenciabilidade possui seis axiomas que iremos apenas enumerar:

1. Orderabilidade
2. Transitividade
3. Continuidade
4. Substitutabilidade
5. Monotonicidade
6. Decomponibilidade

Pode-se ler mais sobre os axiomas na subseção 16.2.1 do livro *Artificial Intelligence: A Modern Approach*[3].

A partir dos axiomas de preferência podemos construir uma função de utilidade que representa as preferências de um agente. De fato, a partir dos axiomas podemos construir as seguintes consequências para funções de utilidade²:

- **Existência de uma função de utilidade:** Se um agente obedece os axiomas de utilidade então existe uma função de utilidade que U tal que $U(A) > U(B)$ se e somente se $A \succ B$. Analogamente existe um U tal que $U(A) = U(B)$ se e somente se $A \sim B$.
- **Utilidade esperada de uma loteria:** A utilidade de uma loteria é a soma das probabilidades dos possíveis resultados vezes a utilidade do resultado. Ou seja, $U(L = [p_1, S_1; \dots; p_n, S_n]) = \sum_i p_i U(S_i)$.

Uma loteria L é o conjunto de todos os possíveis resultados que podem ocorrer com suas respectivas probabilidades, ou seja, $L = [p_1, S_1; \dots; p_n, S_n]$, onde p_1, \dots, p_n são as probabilidades dos resultados S_1, \dots, S_n .

Podemos também chamar a utilidade esperada de uma ação S_i como $EU(S_i)$. Se queremos achar a melhor ação a^* que maximize a utilidade esperada, então queremos:

$$a^* = \arg \max_a EU(a|\mathbf{e})$$

Ou seja, queremos a melhor ação que dê uma utilidade esperada maximal dada uma evidência de variáveis observáveis \mathbf{e} .

Funções de utilidade servem como uma forma de medir a preferência de uma ação em relação a outra, e serão usadas em MDPs como uma função medidora de cada estado da MDP.

²A prova para estas construções podem ser lidas em *Theory of Games and Economic Behavior*[2]

3.2 MDPs

Considere que existe um robô que transita no espaço de estados mostrado na Figura 3. Cada estado possui uma recompensa, sendo os estados terminais (4, 3) e (4, 2) com recompensa +1 e -1 respectivamente e em todos os outros estados recompensa -0.04.

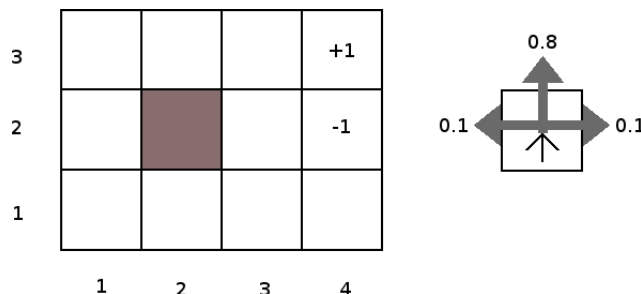


Figura 3: O robô começa na posição (1, 1). Os estados terminais em (4, 3) e (4, 2) tem recompensas +1 e -1 respectivamente. Em todo outro estado a recompensa é de -0.04. O quadro a direita indica que com probabilidade 0.8 o robô consegue se movimentar na direção desejada.

Com 0.1 de probabilidade o robô movimenta-se 90° a esquerda e com 0.1 90° a direita.

Se o ambiente fosse determinístico, achar o melhor caminho seria fácil, consistindo-se apenas de uma busca pelo espaço de estados. No entanto, o robô não é confiável, já que tanto os sensores quanto motores são longe de ideais. Isso significa que o robô, com probabilidade 0.8, consegue de fato ir para o estado adjacente desejado, mas com probabilidade 0.2 o agente se move para qualquer um dos dois outros estados a 90° com distribuição uniforme.

Assumindo-se o ambiente como totalmente observável, então a solução para este problema se trata de se achar a melhor ação em todos os estados, já que se ação falhar teremos uma melhor ação para o estado seguinte.

Chamamos de modelo de transição o resultado de cada ação em cada estado. Pelo ambiente neste problema ser estocástico, então representamos o modelo de transição como a probabilidade $P(s'|s, a)$, ou seja, a probabilidade de se ir para um estado seguinte s' dado o estado atual s e a ação a do agente.

No exemplo dado a recompensa pode ser vista como aditiva, pois a utilidade dos estados pode ser representada como:

$$U([s_0, s_1, s_2, \dots]) = R(s_0) + R(s_1) + R(s_2) + \dots$$

Outro jeito de se representar recompensas é por meio de recompensas descontadas:

$$U([s_0, s_1, s_2, \dots]) = \gamma R(s_0) + \gamma^2 R(s_1) + \gamma^3 R(s_2) + \dots$$

O fator de desconto γ é um número entre 0 e 1, e representa a relação entre tempo e recompensa. Um agente que use $\gamma = 0$ não se preocupa tanto com recompensas futuras, enquanto que quando $\gamma = 1$ o agente se preocupa com a recompensa acumulada.

Um problema que seja totalmente observável, tenha ambiente estocástico e um modelo de transição markoviano é chamado de um processo de decisão markoviano (MDP).

3.3 Políticas ótimas

Chamamos de política a sequência de ações de um agente em uma MDP. Uma política ótima é aquela em que a utilidade esperada é maximal. Ou seja, queremos uma política π tal que:

$$U^\pi(s) = E \left[\sum_{t=0}^{\infty} \gamma^t R(S_t) \right]$$

Vamos denotar uma política ótima como π^* . Portanto:

$$\pi^*(s) = \arg \max_{\pi} U^\pi(s) = \arg \max_{a \in A(s)} \sum_{s'} P(s'|s, a) U(s')$$

Onde $A(s)$ é o conjunto de possíveis ações no estado s . Para acharmos políticas ótimas precisamos, portanto, achar o $P(s'|s, a)U(s')$ maximal. Para isso usamos a chamada equação de Bellman³:

$$U(s) = R(s) + \gamma \max_{a \in A(s)} \sum_{s'} P(s'|s, a) U(s')$$

Usando a equação de Bellman no nosso exemplo do robô, temos que, no estado inicial $(1, 1)$:

$$\begin{aligned} U(1, 1) = -0.04 + \gamma \max & [0.8U(1, 2) + 0.1U(2, 1) + 0.1U(1, 1), & (Cima) \\ & 0.9U(1, 1) + 0.1U(1, 2), & (Esquerda) \\ & 0.9U(1, 1) + 0.1U(2, 1), & (Baixo) \\ & 0.8U(2, 1) + 0.1U(1, 2), 0.1U(1, 1)] & (Direita) \end{aligned}$$

Após calcularmos as utilidades de cada estado vemos que a melhor decisão é ir para cima.

4 Aprendizado Baseado em Reforço

³Em homenagem a Richard Bellman (1957).

Referências

- [1] Mnih et al. “Human-level control through deep reinforcement learning”. Em: (2015).
- [2] John von Neumann e Oskar Morgenstern. *Theory of Games and Economic Behavior*. Princeton University Press, 1944.
- [3] Stuart Russel e Peter Norvig. *Artificial Intelligence: A Modern Approach*. 3rd edition. Prentice Hall, 2010.
- [4] Thomas Murphy VII. “The First Level of Super Mario Bros. is Easy with Lexicographic Orderings and Time Travel... after that it gets a little tricky”. Em: (2013).