

Politechnika Wrocławska

Wydział Matematyki

KIERUNEK:

Matematyka Stosowana

**PRACA DYPLOMOWA
INŻYNIERSKA**

TYTUŁ PRACY:

**Analiza efektywności metod uczenia przez wzmacnianie
w grach komputerowych**

AUTOR:

Adrian Galik

PROMOTOR:

dr hab. Janusz Szwabiński

WROCŁAW 2024

1 Wstęp

Rozwój technologii w tempie przekraczającym wszelkie oczekiwania oraz zwiększająca się dostępność mocy obliczeniowej doprowadziły do tego że algorytmy uczenia maszynowego stanowią nieoderwalną część życia codziennego każdego z nas. Zastosowanie ich można znaleźć w dziedzinach robotyki, rozpoznawania obrazów, przetwarzania języka naturalnego, klasyfikacja spamu, systemy nawigacyjne, diagnostyka chorób, sztuczna inteligencja w grach oraz wiele innych gałęzi technologii które oddziałują na nas w sposób pośredni lub bezpośredni. Jedną z najbardziej fascynujących, a zarazem najstarszych dziedzin uczenia maszynowego jest uczenie przez wzmacnianie. Znana już od lat 50 ubiegłego wieku będzie ona kluczowym działem z którego algorytmy będą stanowiły fundament mojej pracy.

Celem niniejszej pracy inżynierskiej jest analiza efektywności wybranych metod uczenia przez wzmacnianie w grach komputerowych. Przede wszystkim badania oraz porównania algorytmów zarówno jeśli chodzi o czas uczenia oraz efektywność zostały przeprowadzone na przykładzie gry Pong, która jest bardzo często wykorzystywana jako dobry przykład środowiska testowego do badań nad algorytmami sztucznej inteligencji. W ramach pracy zaimplementowałem trzy popularne metody uczenia przez wzmacnianie: Deep Q-Learning (DQN), Advantage Actor-Critic (A2C) oraz Asynchronous Advantage Actor-Critic (A3C), a w następnym kroku zbadałem ich efektywność na zasadzie różnych parametrów m. in. prędkość uczenia oraz skuteczność gry.

2 Wprowadzenie do uczenia maszynowego

Uczenie maszynowe jest jedną z kluczowych gałęzi sztucznej inteligencji, której celem jest tworzenie algorytmów zdolnych do uczenia się na podstawie danych i podejmowania decyzji bez konieczności programowania reguł działania. Oto nieco ogólniejsza definicja: Uczenie maszynowe to "dziedzina nauki dająca komputerom możliwość uczenia się bez konieczności ich jawnego programowania". - Arthur Samuel, 1959. A tu bardziej techniczna: "Mówimy, że program komputerowy uczy się na podstawie doświadczenia E w odniesieniu do jakiegoś zadania T i pewnej miary wydajności P , jeśli jego wydajność (mierzona przez P) wobec zadania T wzrasta wraz z nabywaniem doświadczenia E ". - Tom Mitchell, 1997. Przykładowe dane używane do trenowania systemu noszą nazwę **zbioru/zestawu uczącego** (ang. training set). Każdy taki element uczący jest nazywany **przykładem uczącym (próbką uczącą)**. Część systemu uczenia maszynowego odpowiedzialna za uczenie się i uzyskiwanie przewidywań nazywana jest modelem. Przykładowymi modelami są sieci neuronowe i lasy losowe. Dla przykładu klasyfikacji spamu to zgodnie z definicją Toma Mitchella: naszym zadaniem T jest oznaczenie spamu, doświadczeniem E - dane uczące a do wyznaczenia pozostaje miara wydajności P . Może być nią na przykład stosunek prawidłowo oznaczonych wiadomości do przykładów nieprawidłowo zaklasyfikowanych. (książka uczenie maszynowe z użyciem Scikit-Learn, Keras i TensorFlow (5 zdań ostatnich))

2.1 Podział uczenia maszynowego

(Można dodać do każdego jakieś wykresy) Algorytmy uczenia maszynowego można podzielić na cztery ogólne kategorie:

2.1.1 Uczenie nadzorowane

To najczęstszy przypadek uczenia maszynowego. W tym przypadku algorytm uczy się na podstawie oznaczonych danych wejściowych które są opisane przez człowieka oraz odpowiadających im wyników. Głównymi zastosowaniami algorytmów uczenia nadzorowanego to klasyfikacja i regresja. Klasycznym przykładem jest klasyfikacja spamu, polega ona na analizie przez algorytm e-maila i przypisanie do niego kategorii "spam" lub "nie spam". Przykład algorytmów: regresja liniowa, drzewa decyzyjne, SVM

2.1.2 Uczenie nienadzorowane

Algorytm analizuje dane bez użycia jakichkolwiek oznaczeń w celu znalezienie grup lub ukrytych wzorców. Kluczowymi zadaniami uczenia nienadzorowanego są między innymi: wizualizacja danych, redukcja wymiarowości, analiza skupień, wyrywanie anomalii, wykrywanie nowości, usuwanie szumu oraz uczenie przy użyciu reguł asocjacyjnych. Przykład algorytmów: K-Means DBSCAN

2.1.3 Uczenie częściowo nadzorowane

Jest to specyficzny przypadek uczenia nadzorowanego, lecz ma ono na tyle odmienne zasady działania że tworzy oddzielną kategorię. W uczeniu częściowo nadzorowanym algorytm nie używa oznaczeń nadanych przez człowieka, lecz są one wygenerowane na podstawie danych wejściowych (zazwyczaj stosowane są do tego algorytmy heurystyczne). Jest to szczególnie przydatne w sytuacjach, gdy oznaczanie danych jest kosztowne lub czasochłonne jak przykładowo w diagnostyce medycznej.

2.1.4 Uczenie przez wzmocnianie

Dziedzina która była zaniedbywana do momentu w którym autorzy projektu Google DeepMind wykorzystali ją w celu nauki komputerów gier Atari. Jest to specyficzna forma uczenia maszynowego gdyż w zasadniczy sposób różni się od wszystkich poprzednich metod gdyż algorytm nie uczy się za pomocą danych lecz na podstawie interakcji z dynamicznym środowiskiem stąd nazwa "wzmocnianie". Agentem nazywamy element który jest odpowiedzialny za interakcję ze środowiskiem, a same interakcje nazywamy akcjami. Algorytm za wykonanie każdej akcji definiowanej przez autora otrzymuje adekwatnie do oczekiwań nagrodę i karę. Na podstawie tej metody algorytm uczy się strategii która pozwala mu maksymalizować nagrodę na podstawie konkretnego stanu środowiska.

3 Teoretyczne podstawy uczenia przez wzmacnianie

3.1 Podstawowe pojęcia i definicje

- **Agent** - Podmiot który wchodzi w interakcje ze środowiskiem wykonując podane akcje/decyzje oraz obserwacje i otrzymując za to nagrody. Zadaniem agenta jest maksymalizacja długoterminowej nagrody. Na przykład w szachach agentem jest gracz lub program komputerowy.
- **Środowisko** - Jest to wszystko co oddziałuje na agenta i z czym wchodzi on w interakcję. Komunikacja środowiska z agentem ogranicza się do obserwacji i nagrody. Na przykład środowiskiem w szachach jest plansza szachowa.
- **Stan (s)** - Informacje które środowisko dostarcza agentowi. Dają one wiadomości na temat tego co dzieje się wokół niego.
- **Akcje (a)** - Wszystkie czynności które agent może wykonywać w środowisku. Na przykład przesunięcie pionka o jedno pole do przodu.
- **Nagroda (r_t)** - informacja zwrotna od środowiska wskazująca na to czy akcja była korzystna. Nagroda ma charakter lokalny czyli odzwierciedla niedawną działalność agenta, a nie wszystkie jego sukcesy. Celem agenta jest maksymalizacja skumulowanej nagrody.
- **Polityka (π)** - Strategia agenta, która pomaga mu podejmować akcje w danych stanach. Polityka może być deterministyczna ($\pi(s) = a$) albo stochastyczna ($\pi(a|s)$)

(jakiś rysunek można dodać)

3.2 Modele Markowa (MDP)

Procesy decyzyjne Markowa (Markov Decision Processes, MDP) są podstawą matematyczną uczenia przez wzmacnianie. Dzięki MPD możemy zdefiniować środowisko uczenia przez wzmacnianie jako pięciokrotkę:

$$M = (S, A, P(s'|s, a), R(s, a), \gamma)$$

(wzór do sprawdzenia) gdzie:

- S - zbiór możliwych stanów ($s \in S$).
- A - zbiór możliwych akcji ($a \in A$).
- $P(s'|s, a)$ - Funkcja prawdopodobieństwa przejścia ze stanu s do stanu s' po wykonaniu po wykonaniu akcji a .
- $R(s, a)$ - Funkcja nagrody, określa wartość nagrody otrzymanej po wykonaniu akcji a w stanie s .
- γ - Współczynnik dyskontowania, określa istotność przyszłych nagród ($0 \leq \gamma \leq 1$).

Cechą kluczową w procesie decyzyjnym Markowa jest własność Markowa, która zakłada iż przyszły stan środowiska, zależy jedynie od obecnego stanu i podjętej akcji, a nie od historii wcześniejszych stanów:

$$P(s_{t+1}|s_t, a_t, s_{t-1}, a_{t-1}, \dots) = P(s_{t+1}|s_t, a_t)$$

Dzięki właściwości Markowa jesteśmy w stanie uprościć modelowanie środowiska, pozwalając określić prawdopodobieństwa przejścia między stanami dzięki funkcji przejścia $P(s'|s, a)$.

3.2.1 Proces Markowa z nagrodami

Abyśmy mogli użyć nagrody, trzeba rozszerzyć klasyczny model procesu Markowa o mechanizm przyznawania nagród. Zatem dla naszego przypadku każda para (s, a) jest skojarzona z funkcją nagrody $R(s, a)$, która określa średnią wartość oczekiwaną nagrody po wykonaniu akcji a w stanie s :

$$R(s, a) = E[r_{t+1}|s_t = s, a_t = a]$$

Nagroda może występować w różnych formach, może być ona pozytywna lub negatywna czy też duża lub mała. Jeżeli nagroda jest przyznawana niezależnie od poprzedniego stanu lub za osiągnięcie danego stanu, wtedy można zachować tylko pary stan \rightarrow nagroda, co znacząco pomaga w uproszczeniu zapisu nagrody. Ma to zastosowanie tylko i wyłącznie wtedy, gdy wartość nagrody zależy wyłącznie od stanu docelowego.

Dla każdego epizodu definiujemy wartość wynikową w czasie t w poniższy sposób:

$$G_t = R_{t+1} + \gamma R_{t+2} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \gamma^k R_{t+k+1}$$

Gdzie:

- G_t - Skumulowana nagroda, która jest całkowitą wartością nagród jakie otrzyma agent od momentu t w przyszłości. Jest to miara, która ocenia, jak dobrze agent postępuje, biorąc pod uwagę zarówno natychmiastową, jak i przyszłą nagrodę.
- γ - Współczynnik dyskontowania z zakresu $[0, 1]$ który jest miarą tego jak agent ocenia przyszłą nagrodę w porównaniu z nagrodami natychmiastowymi. na przykład:
 - Dla $\gamma = 0$, agent skupia się wyłącznie na nagrodach natychmiastowych.
 - Gdy γ jest blisko 1, agent korzysta z długoterminowych strategii co może przynieść się do bardziej sensownych akcji.
- r_{t+k+1} - Nagroda otrzymana przez agenta w kroku czasowym $t + k + 1$. Są to nagrody będące sygnałami zwrotnymi otrzymanymi od środowiska, mające na celu informowanie agenta o jakości jego działań.
- k - indeks czasowy który określa zasięg możliwości przyszłych decyzji agenta, dzięki któremu jest w stanie obliczyć skumulowaną nagrodę. Sumowanie zaczyna się od $k = 0$ co wskazuje nagrodzie otrzymanej po wykonaniu akcji w stanie s_t .

Skumulowana nagroda G_t jest ma kluczowe znaczenie w uczeniu przez wzmacnianie ponieważ określa ocenę jakości działań agenta. Stanowi ona podstawowy cel, który agent stara się maksymalizować poprzez optymalny wybór akcji. Istnieją dwa kluczowe zastosowania G_t w uczeniu przez wzmacnianie:

- Funkcje wartości:
 - Funkcja wartości stanu $V^\pi(s)$ - Oczekiwana skumulowana nagroda, którą agent może uzyskać, zaczynając od stanu s i postępując zgodnie z polityką π .

$$V^\pi(s) = E_\pi[G_t | s_t = s]$$

- Funkcja wartości akcji $Q^\pi(s, a)$ - Oczekiwana skumulowana nagroda, którą agent może uzyskać, wykonując akcję a w stanie s , a następnie postępując zgodnie z polityką π .

$$Q^\pi(s, a) = E_\pi[G_t | s_t = s, a_t = a]$$

- Algorytmy uczenia:
 - W algorytmach takich jak Q-learning, funkcja wartości Q działa na zasadzie aktualizacji skumulowanej nagrody G_t w celu znalezienia odpowiedniej polityki.
 - W metodach takich jak aktor-krytyk (A2C) aktor (polityka) oraz krytyk (funkcja wartości) są aktualizowane w celu maksymalizacji oczekiwanej skumulowanej nagrody.

Przykład zastosowania skumulowanej nagrody G_t w grze pong: Niech agent będzie graczem który otrzymuje następujące nagrody w kolejnych krokach czasowych:

- $r_1 = +1$ - zdobycie punktu
- $r_2 = -1$ - utrata punktu
- $r_3 = +1$
- $r_4 = +1$
- $r_5 = -1$

Zakładając że $\gamma = 0.9$, wtedy skumulowana nagroda G_0 zaczynając od chwili $t = 0$ będzie obliczana jako:

$$G_0 = \gamma^0 r_1 + \gamma^1 r_2 + \gamma^2 r_3 + \gamma^3 r_4 + \gamma^4 r_5 + \dots$$

$$G_0 = 1 * 1 + 0.9 * (-1) + 0.9^2 * 1 + 0.9^3 * 1 + 0.9^4 * (-1) + \dots$$

$$G_0 = 1 - 0.9 + 0.81 + 0.729 - 0.6561 + \dots$$

Agent będzie skupiał się na maksymalizacji sumy tych wartości, dzięki czemu sprawi to zachętę do podejmowania działań prowadzących do długoterminowych korzyści.

(Jakiś rysunek by się przydał)

3.3 Równanie Bellmana

Jednym z fundamentalnych narzędzi w teorii uczenia przez wzmacnianie jest równanie Bellmana. Umożliwia ono formalizację relacji między wartością stanów a akcjami, co jest niezbędne do optymalizacji polityk agenta. Równanie to pozwala na rekurencyjne obliczanie wartości funkcji, co jest kluczowe dla wielu algorytmów uczenia przez wzmacnianie. "Równanie Bellmana stanowi podstawę dla większości algorytmów uczenia przez wzmacnianie, ponieważ pozwala na efektywne obliczanie wartości stanów i akcji poprzez iteracyjne aktualizacje" - Sutton i Barto, 2018.

3.3.1 Równanie Bellmana dla funkcji wartości stanu $V^\pi(s)$

Funkcja wartości stanu $V^\pi(s)$ określa oczekiwaną sumę zdyskontowanych nagród które agent może uzyskać zaczynając od stanu s i postępując zgodnie z polityką π . Wzór na równanie Bellmana dla wartości stanu:

$$V^\pi(s) = E_\pi[R_{t+1} + \gamma V^\pi(S_{t+1}) | S_t = s]$$

, gdzie:

- $V^\pi(s)$ - Funkcja stanu wartości dla polityki π , określająca sumę zdyskontowanych nagród od stanu s .
- E_π - Oczekiwana wartość przy użyciu polityki π .
- R_{t+1} - Nagroda otrzymywana po przejściu ze stanu s do stanu s_{t+1} która jest wynikiem podjęcia akcji zgodnych z polityką π .
- γ - Współczynnik dyskontowania ($0 \leq \gamma \leq 1$).
- S_{t+1} - Stan osiągnięty po wykonaniu akcji w stanie s .

Równanie to można interpretować poprzez równość wartości stanu s a oczekiwanej nagrodzie otrzymanej po przejściu do kolejnego stanu plus zdyskontowanej wartości nowego stanu, zakładając, iż agent działa zgodnie z polityką π .

3.3.2 Równanie Bellmana dla funkcji wartości akcji $Q^\pi(s, a)$

Funkcja wartości akcji $Q^\pi(s, a)$ określa oczekiwaną sumę zdyskontowanych nagród, które agent może uzyskać, wykonując akcję a w stanie s , zgodnie z polityką π . Równanie jest wyrażone poprzez wzór:

$$Q^\pi(s, a) = E_\pi[R_{t+1} + \gamma Q^\pi(S_{t+1}, A_{t+1}) | S_t = s, A_t = a]$$

Gdzie:

- A_{t+1} - Akcja podjęta w stanie S_{t+1} zgodnie z polityką π .

Równanie to mówi, że wartość akcji a w stanie s jest równa oczekiwanej nagrodzie otrzymanej po wykonaniu akcji a plus zdyskontowanej wartości A_{t+1} w nowym stanie S_{t+1} , zakładając, że agent działa zgodnie z polityką π .

3.3.3 Równanie Bellmana dla polityki optymalnej $V^*(s)$ i $Q^*(s, a)$

Polityka optymalna π^* maksymalizuje funkcję wartości: $V^*(s) = \max_{\pi} V^{\pi}(s)$. Równanie Bellmana dla funkcji wartości stanu w optymalnej polityce wyraża się poniższym wzorem:

$$V^*(s) = \max_a E[R_{t+1} + \gamma V^*(S_{t+1}) | S_t = s, A_t = a]$$

Analogicznie poniżej równanie dla funkcji wartości akcji w polityce optymalnej:

$$Q^*(s, a) = E[R_{t+1} + \gamma \max_{a'} Q^*(S_{t+1}, a') | S_t = s, A_t = a]$$

Równania można interpretować jako:

- $V^*(s)$ - Najlepsza możliwa wartość stanu s , uzyskana poprzez wybur najlepszej akcji.
- $Q^*(s, a)$ - Najlepsza możliwa wartość akcji a w stanie s , uwzględniająca przyszłe optymalne decyzje.

Równania te stanowią podstawę dla optymalnej polityki algorytmów takich jak Value iteration i Q-learning.

3.3.4 Metoda iteracji wartości

Algorytm, który pozwala na iteracyjną aktualizację funkcji wartości stanu $V(s)$ zgodnie z równaniem Bellmana dla optymalnej polityki, do momentu osiągnięcia zbieżności. Składa się ona z poniższych kroków:

- Zainicjalizuj wszystkie stany V_i z pewnymi wartościami początkowymi. Zawyczaj $V(s) = 0$ dla wszystkich $s \in S$.
- Dla każdego stanu $s \in S$ w procesie decyzyjnym Markowa wykonaj aktualizację:

$$V(s) \leftarrow \max_a \sum_{s'} P(s'|s, a) [R(s, a) + \gamma V(s')]$$

- Powtarzaj poprzedni krok poprzez wykonanie wielu iteracji do momentu gdy maksymalna zmiana $V(s)$ jest mniejsza niż zadany próg.

3.3.5 Metoda iteracji polityki

Algorytm składający się z dwóch głównych kroków: ewaluacji polityki i jej ulepszania. Składa się on z poniższych kroków:

- Zainicjalizuj początkową politykę π_0 oraz $V(s)$
- Oblicz wartość $V^{\pi}(s)$ dla bieżącej polityki π za pomocą poniższego wzoru:

$$V^{\pi} = \sum_a \pi(a|s) \sum_{s'} P(s'|s, a) [R(s, a) + \gamma V^{\pi}(s')]$$

- ulepszenie polityki poprzez wybur akcji a maksymalizującej wartość oczekiwaną dla każdego stanu s za pomocą poniższego wzoru:

$$\pi'(s) = \operatorname{argmax}_a \sum_{s'} P(s'|s, a) [R(s, a) + \gamma V^{\pi}(s')]$$

- Sprawdzenie zbieżności. Jeżeli polityka π' jest taka sama jak π , algorytm kończy działanie. W przeciwnym wypadku, ustaw $\pi = \pi'$ i powtórz poprzednie 2 kroki.

3.4 Metoda entropii krzyżowej w uczeniu przez wzmacnianie

Entropia krzyżowa jest miarą różnicy pomiędzy dwoma rozkładami prawdopodobieństwa. Entropia krzyżowa w kontekście uczenia przez wzmacnianie jest używana do oceny jak dobrze nowa polityka agenta $\pi_{new}(a|s)$ zbliża się do idealnego rozkładu akcji, który ma na celu maksymalizację oczekiwanej skumulowanej nagrody. Wzór na entropię krzyżową między dwoma rozkładami $p(a)$ i $q(a)$ wyraża się następująco:

$$H(p, q) = - \sum_{a \in A} p(a) \log(q(a))$$

gdzie:

- $p(a)$ - Jest rozkładem prawdopodobieństwa akcji a według starej polityki $\pi_{old}(a|s)$.
- $q(a)$ - Jest rozkładem prawdopodobieństwa akcji a według nowej polityki $\pi_{new}(a|s)$.

3.4.1 Twierdzenie o próbkowaniu istotnościowym

Próbkowanie istotnościowe pozwala na przekształcenie rozkładu prawdopodobieństwa, aby oszacować wartość oczekiwaną funkcji $f(x)$ przy użyciu próbek pobranych z innego rozkładu prawdopodobieństwa. W kontekście uczenia przez wzmacnianie jest to przydatne w momencie gdy próbki akcji są zbierane na podstawie starej polityki $\pi_{old}(a|s)$, a chcemy oszacować wartości dla nowej polityki $\pi_{new}(a|s)$.

Twierdzenie o próbkowaniu istotnościowym:

$$E_{x \sim p(x)}[H(x)] = \int_x p(x) H(x) dx = \int_x q(x) \frac{p(x)}{q(x)} H(x) dx = E_{x \sim q(x)}\left[\frac{p(x)}{q(x)} H(x)\right]$$

gdzie:

- $p(x)$ - Rozkład próbkowania (np. stara polityka)
- $q(x)$ - Rozkład docelowy (np. nowa polityka)
- $H(x)$ - Funkcja entropii w stanie x zdefiniowana jako:

$$H(\pi) = - \sum_{a \in A} \pi(a|s) \log(\pi(a|s))$$

3.4.2 Dywergencja Kullbacka-Leiblera

Pozawla ona obliczyć odległość między dwoma rozkładami prawdopodobieństwa $p(x)$ i $q(x)$. W kontekście uczenia przez wzmacnianie jest ona używana do oceny jak bardzo nowa polityka różni się od starej polityki.

Definicja dywergencji Kullbacka-Leiblera:

$$KL(p(x)||q(x)) = \sum_x p(x) \frac{p(x)}{q(x)}$$

W kontekście uczenia przez wzmacnianie:

$$KL(\pi_{old}(a|s)||\pi_{new}(a|s)) = \sum_a \pi_{old}(a|s) \log\left(\frac{\pi_{old}(a|s)}{\pi_{new}(a|s)}\right)$$

Dywergencja Kullbacka-Leiblera w kontekście uczenia przez wzmacnianie jest używana do:

- Regularizacji polityki - Ogranicza stopień zmiany między starą a nową polityką, co skutecznie niweluje problem nagłych i dużych zmian, które mogą mieć negatywny wpływ na proces uczenia.
- Kontrola eksploracji - Służy do utrzymywania balansu między eksploracją nowych akcji a eksploracją znanych akcji.

4 Implementacja wybranych algorytmów uczenia przez wzmocnienie

W dziedzinie uczenia przez wzmocnienie istnieje szeroki zakres różnych algorytmów, a ich wybór w dużej mierze jest zależny od środowiska w jakim algorytmowi przyszło pracować. algorytmy te można podzielić na trzy główne kategorie:

- Algorytmy optymalizujące wartości (Value Optimization)
- Algorytmy optymalizujące politykę (Policy Optimization)
- Algorytmy imitacyjne (imitation)

4.1 Klasyfikacja algorytmów uczenia przez wzmocnienie

4.1.1 Algorytmy optymalizujące wartości (Value optimization)

Algorytmy tej kategorii są skoncentrowane na nauce funkcji wartości, która ma za zadanie ocenić jakość stanów lub akcji w danym czasie. Najbardziej znanym algorytmem tej kategorii jest **Q-Learning**, który ma na celu naukę funkcji $Q(s, a)$, która reprezentuje oczekiwaną sumę zdyskontowanych nagród po wykonaniu akcji a w stanie s oraz postępuje ona zgodnie z optymalną polityką.

Przykłady algorytmów:

- Q-Learning
- Deep Q-Learning (DQN)
- double DQN
- dueling DQN

4.1.2 Algorytmy optymalizujące politykę (Policy Optimization)

Algorytmy te działają na zasadzie bezpośredniej optymalizacji polityki agenta, czyli regułę wyboru akcji w każdym stanie. Algorytm zamiast uczyć się funkcji wartości, optymalizuje politykę starając się znaleźć najbardziej korzystną politykę na zasadzie maksymalizacji oczekiwanej sumy nagród.

Przykłady algorytmów:

- Policy Gradient Methods (REINFORCE)

- Advantage Actor-Critic (A2C)
- Asynchronous Advantage Actor-Critic (A3C)
- Proximal Policy Optimization (PPO)

4.1.3 Algorytmy imitacyjne (imitation)

Algorytmy imitacyjne naśladowują działania eksperta dzięki czemu uczą się jak poprawnie się zachowywać. Celem jest stworzenie odpowiedniej polityki, która ma na celu reprodukcję sukcesów eksperta bez konieczności eksploracji środowiska.

Przykłady algorytmów:

- Behavioral Cloning
- Inverse Reinforcement Learning (IRL)
- Generative Adversarial Imitation Learning (GAIL)

4.2 Wybór algorytmów do implementacji

W kontekście realizacji mojego projektu zdecydowałem się na implementacji algorytmów należących do dwóch z pierwszych kategorii a mianowicie: **Deep Q-Learning (DQN)**, **Advantage Actor-Critic (A2C)** oraz **Asynchronous Advantage Actor-Critic (A3C)**. Za podjęciem tej decyzji w dużej mierze odpowiadało wybrane środowisko i specyfikacja zadania.

4.2.1 Dlaczego odrzucono klasyczną metodę Q-Learning?

Klasyczna metoda uczenia przez wzmocnianie jaką jest Q-Learning choć stanowi fundament, posiada dość spore ograniczenia co czyni ją nieskuteczną w bardziej złożonych środowiskach, takich jak gry wideo. Z głównych powodów które doprowadziły do zrezygnowania z metody Q-Learning w tym projekcie są:

- Wysoka wymiarowość przestrzeni stanów - Gry takie jak Pong, ale także inne gry z kategorii gier Atari generują bardzo złożone i wysoko wymiarowe dane wejściowe, przez co ze względu na bardzo dużą ilość pamięci do przechowywania wartości $Q(s, a)$, tablicowe podejście algorytmu Q-Learning staje się niepraktyczne.
- Brak generalizacji - Klasyczna metoda Q-Learning nie jest w stanie generować doświadczeń do nowych, nieznanych stanów, co przyczynia się do sporego ograniczenia efektywnego uczenia się w dynamicznych środowiskach.
- Trudność z eksploracją - Wysoki poziom eksploracji który jest wymagany przez Q-Learning doprowadza do sporego czasu oczekiwania.
- Brak stabilności procesu uczenia - Model Q-Learning dla dużych przestrzeni stanów oraz dynamicznych środowisk jest niestabilny co prowadzi do trudności a nawet niemożliwości osiągnięcia konwergencji modelu.

Ze względu na powyższe powody zdecydowałem się na wykorzystanie bardziej zaawansowanych metod które wykorzystują ogromne zasoby jakie daje im wykorzystanie sieci neuronowych do aproksymacji wartości funkcji.

4.3 Deep Q-Learning (DQN)

Algorytm Deep Q-Learning (DQN) jest bardziej zaawansowaną metodą od zwykłego Q-Learning gdyż wykorzystuje głębokie sieci neuronowe. Została ona zaprojektowana w celu efektywnego radzenia sobie z dużymi i złożonymi przestrzeniami stanów które są trudne a nawet nie możliwe do obsłużenia przez tradycyjną metodę Q-Learning. Przy pomocy zastosowania głębokich sieci neuronowych algorytm umożliwia agentom uczenie się w bardziej efektywny sposób zaawansowanych strategii w środowiskach o wysokiej złożoności, takich jak gry wideo.

4.3.1 Architektura modelu

Architektura modelu Deep Q-Learning opiera się na głębokiej sieci neuronowej, która pełni rolę funkcji aproksymującej Q-funkcję $Q(s, a; \theta)$. Główne elementy architektury DQN to:

- Sieć Q (Q-Network):
 - Wejście - Stan środowiska s , który może mieć reprezentacje na przeróżne sposoby, np: jako wektor cech czy też surowe dane.
 - Warstwy ukryte - Kilka warst neuronowych często konwolucyjnych w przypadku na przykład przetwarzania obrazów. Są one głównie odpowiedzialne za ekstrakcję cech i przetwarzanie informacji z wejścia.
 - Warstwa wyjściowa - Wyprowadza wartości Q dla każdej możliwej akcji a w danym stanie s .
- Sieć docelowa (Target Network) - Jest ona kopią sieci Q mającą na celu aktualizację rzadziej niż sieć Q . Sieć docelowa służy do generowania celów dla aktualizacji Q-funkcji, co pomaga w odpowiedniej stabilizacji procesu uczenia.
- Bufor doświadczeń (Experience Replay Buffer) - Mechanizm który pozwala na przechowanie przejść $(s_t, a_t, r_{t+1}, s_{t+1})$, które są później losowo pobierane do treningu. Za pomocą tego agent jest w stanie się uczyć różnorodnych doświadczeń, co pozwala mu na redukcję korelacji między kolejnymi próbami i ulepsza stabilizację procesu uczenia.

4.3.2 Przykładowa architektura sieci Q dla DQN

- Warstwa wejściowa - Wejście w postaci obrazu o rozmiarze 84x84 pikseli z 4 kanałami
- Pierwsza warstwa konwolucyjna - 32 filtry, rozmiar jądra 8x8, stride 4, aktywacja ReLU.
- Druga warstwa konwolucyjna - 64 filtry, rozmiar jądra 4x4, stride 2, aktywacja ReLU.
- Trzecia warstwa konwolucyjna - 64 filtry, rozmiar jądra 3x3, stride 1, aktywacja ReLU.
- Warstwa w pełni połączona - 512 neuronów, aktywacja ReLU.
- Warstwa wyjściowa - Liczba neuronów jest równa liczbie dostępnych akcji w środowisku, bez wykorzystania funkcji aktywacji

4.3.3 Proces treningu algorytmu DQN

Proces treningu obejmuje kilka kluczowych dla działania etapów mających na celu efektywne uczenie się optymalnej polityki. Poniżej jest przedstawiony opis etapów krok po kroku:

- Zainicjalizuj $Q(s, a; \theta)$ za pomocą początkowego przybliżenia:
 - Sieć Q - Zainicjalizowanie parametrów sieci Q z losowymi wartościami.
 - Sieć docelowa - Skopiowanie wag sieci Q do sieci docelowej.
 - Bufor doświadczeń - Utworzenie pustego bufora do przechowywania przejść $(s_t, a_t, r_{t+1}, s_{t+1})$.
- Wybór akcji (strategia ϵ -greedy):
Agent wybiera kację a_t na podstawie bierzącego stanu s_t za pomocą strategii ϵ -greedy.

$$a_t = \begin{cases} \text{Losowa akcja} & \text{z prawdopodobieństwem } \epsilon, \\ \arg \max_a Q(s_t, a; \theta) & \text{z prawdopodobieństwem } 1 - \epsilon. \end{cases}$$

- Agent wykonuje wybraną akcję a_t w środowisku, co prowadzi do otrzymania nagrody r_{t+1} oraz przejścia do nowego stanu s_{t+1}
- Przechowanie doświadczenia $(s_t, a_t, r_{t+1}, s_{t+1})$ w buforze.
- Pobranie mini-partii przejść (s_i, a_i, r_i, s'_i) doświadczeń z bufora
- Obliczenie targetów Q-values za pomocą wzoru:

$$y_i = r_i + \gamma \max_{a'} Q(s'_i, a'; \theta^-)$$

gdzie θ^- jest parametrem docelowej sieci

- Aktualizacja sieci Q poprzez minimalizację funkcji straty błędu średniokwadratowego (MSE):

$$\mathcal{L}(\theta) = \frac{1}{N} \sum_i (Q(s_i, a_i; \theta) - y_i)^2$$

- aktualizacja sieci docelowej:

$$\theta^- \leftarrow \theta$$

4.3.4 Zalety i wady DQN

Zalety:

- Efektywność w dużych przestrzeniach stanów dzięki głębokim sieciom neuronowym
- Stabilizacja uczenia za pomocą mechanizmów replay i target network

wady:

- Trening sieci DQN wymaga znaczących zasobów obliczeniowych
- Kluczowe w treningu sieci DQN jest dobranie odpowiednich hiperparametrów dla odpowiedniej optymalizacji co może nieść za sobą spore trudności.
- Problemy z eksploracją. Model może utknąć w lokalnym minimum.

4.4 Advantage Actor-Critic (A2C)

Advantage Actor-Critic (A2C) to metoda, która łączy w sobie zalety metod opartych na polityce i opartych na wartościach. Pozwala ona na zmniejszenie wariancji poprzez uzależnienie punktu odniesienia od stanu. Nagrodę można przedstawić jako wartość stanu plus przewaga akcji: $Q(s, a) = V(s) + A(s, a)$. A2C działa na zasadzie wykorzystania dwóch oddzielnych sieci neuronowych: aktora odpowiedzialnego za wybór akcji oraz krytyka oceniającego jakość wypranych akcji.

4.4.1 Architektura modelu

Aktor jest odpowiedzialny za generowanie rozkładu prawdopodobieństwa akcji $\pi(a|s)$ w danym stanie

- Warstwa wejściowa która przyjmuje stan środowiska s_t jako wejście. Stan ten może być reprezentowany jako wektor cech lub inna odpowiednia reprezentacja.
- Warstwy ukryte reprezentowane jako kilka warstw neuronowych w pełni połączonych lub konwolucyjnych które mają za zadanie przetworzyć informacje z wejścia
- Warstwa wyjściowa która używa funkcji softmax w celu wyprowadzenia rozkładu prawdopodobieństwa akcji:

$$\pi(a|s) = \frac{\exp(f(a, s))}{\sum_{a'} \exp(f(a', s))}$$

gdzie $f(a, s)$ jest wynikiem ostatniej warstwy sieci aktora.

krytyk ocenia wartość stanu $V(s)$ oraz przewagi akcji $A(s, a)$ w danym stanie, co jest kluczowe dla podejmowania odpowiednich akcji przez aktora.

- Warstwa wejściowa przyjmuje ten sam stan środowiska s_t co aktor.
- Warstwy ukryte są reprezentowane jako kilka warstw neuronowych mających za zadanie przetwarzać informacje z wejścia.
- Warstwa wyjściowa ma na celu wyprowadzić jedną wartość funkcji skalarnej wartości stanu:

$$V(s) = f(s)$$

gdzie $f(s)$ jest wynikiem ostatniej warstwy sieci krytyka.

Warto także wspomnieć o współdzieleniu warstw przez algorytm A2C mianowicie część warstw sieci może być współdzielona między aktorem a krytykiem, co pozwala na efektywniejsze uczenie się wspólnych reprezentacji stanów.

4.4.2 Proces treningu algorytmu A2C

Poniższy opis procesu A2C obejmuje interakcje agenta ze środowiskiem, zbieranie doświadczeń, obliczanie przewagi i aktualizację wag sieci aktora i krytyka.

- Inicjalizacja procesu uczenia z parametrami sieciowymi θ przyjmując wartości losowe dla obu sieci aktora i krytyka. parametr polityki θ_π (aktor), parametr wartości θ_v (krytyk)

- Wykonać N kroków w środowisku używając bieżącej polityki π_θ . Dla każdego kroku t zapamiętać stan s_t akcję a_t wylosowaną z $\pi_{\theta_\pi}(a|s_t)$, nagrodę r_t .
- Jeżeli dotarliśmy do końca epizodu, przyjmujemy $R = 0$ w przeciwnym wypadku obliczamy wartość stanu końcowego s_{t+1} . Przy pomocy sieci wartości:

$$R = V_{\theta_v}(s_{t+1}).$$

W przypadku zakończenia epizodu na przykład gdy gra się kończy przerywamy zbieranie danych wcześniej.

- Przetwarzamy kroki wstecz od $t = t_N, t_{N-1}, \dots, t_{start}$, obliczając skumulowaną nagrodę z dyskontowaniem:

$$R \leftarrow r_t + \gamma R$$

następnie należy aktualizować gradienty aktora i krytyka:

- Gradient polityki:

$$\nabla \theta_\pi \leftarrow \nabla \theta_\pi \log \pi_{\theta_\pi}(a_t|s_t)(R - V_{\theta_v}(s_t))$$

- Gradient wartości:

$$\nabla \theta_v \mathcal{L}_v \leftarrow \frac{\partial}{\partial \theta_v} (R - V_{\theta_v}(s_t))^2$$

Sumujemy powyższe gradienty dla aktora i krytyka w pamięci co w praktyce zbiera się je wektorem przez N kroków.

- Zaktualizować parametry sieci wykorzystując zsumowane gradienty. Wektor $\nabla \theta_\pi$ dodajemy do θ_π (maksymalizacja polityki) oraz wektor $\nabla \theta_v$ odejmujemy od θ_v (minimalizacja błędu wartości).
- Powtarzamy procedure z kroku 2 do momentu osiągnięcia konwergencji lub uzyskania założonych wyników.

4.4.3 Zalety i wady A2C

Zalety:

- Łączenie zalet metod opartych na polityce i wartości poprzez korzystanie zarówno z optymalizacji polityki, jak i oceny stanu jakości przez krytyka.
- Stabilność uczenia się dzięki wykorzystaniu przewagi $A(s, a)$ oraz regularyzacji entropii.
- Efektywna eksploracja poprzez regularyzację entropii.
- Skalowalność

Wady:

- Złożoność obliczeniowa. Algorytm A2C wymaga trenowania dwóch oddzielnych sieci neuronowych dla aktora i krytyka co zwiększa wymagania obliczeniowej
- Wrażliwość na parametry takie jak współczynnik regulacji entropii β , współczynnik dyskontowania γ oraz współczynnik uczenia α .
- Potencjalne problemy z równowagą aktora i krytyka, która przy niewłaściwej synchronizacji może doprowadzić do niestabilności w procesie uczenia

5 Eksperymenty i analiza wyników

5.1 Konfiguracja środowiska testowego

Głównym celem pracy jest przeprowadzenie eksperymentów z uczeniem przez wzmacnianie do prostej gry typu Atari. Ze względu na to zdecydowano się na wybór gry Pong jako środowiska testowego. W celu łatwości implementacji oraz eliminacji nadmierowej ilości kodu zdecydowano się skorzystać z zasobów biblioteki Gymnasium która zapewnia jednolity interfejs API dla agenta uczenia przez wzmacnianie.

5.1.1 Środowisk testowe: Pong

Pong jest popularną grą wideo z kategorii gier Atari, które idealnie się nadają do testowania algorytmów takich jak uczenie przez wzmacnianie, dlatego zdecydowano się na użycie tej gry. Biblioteka Gymnasium (następca biblioteki Gym) oferuje szeroką gamę możliwości testowych poprzez gre Pong. Wiele algorytmów zostało przetestowanych i wykorzystanych jako benchmark w uczeniu maszynowych ze względu na prostotę implementacji biblioteki. Warto też zwrócić uwagę iż pong wymaga od agenta skutecznego podejmowania decyzji w czasie rzeczywistym co nadaje się idealnie do testów.

5.1.2 Charakterystyka środowiska Pong:

- Stan Środowiska - Stanem środowiska jest aktualny widok gry który wyświetla obraz, który ma wymiary 210 x 160 x 3 (wysokość, szerokość, kanały RGB). W celu efektywnego uczenia obraz jest przetwarzany wstępnie w celu redukcji wymiarów oraz uproszczenia danych wejściowych
- Zbiór akcji - Dla gry Pong mamy możliwość wykonania trzech akcji: przesunięcie paletki w górę, przesunięcie paletki w dół oraz pozostawienie paletki w miejscu.
- Nagrody - Sposób przyznawania nagród dla naszego środowiska wyraża się w następujący sposób: +1: Agent zdobywa punkt w momencie odbicia piłki w taki sposób aby przeciwnik nie był w stanie jej odbić, -1: W momencie gdy agent nie dołą odbić piłki przeciwnik otrzymuje punkt, 0: Dla pozostałych przypadków np: w trakcie wymiany odbić.
- Warunek końca epizodu - Koniec jednego epizodu uczenia następuje w momencie, gdy agent lub jego przeciwnik osiągnie 21 punktów.
- Cel agenta - Głównym zadaniem agenta jest maksymalizacja całkowitej zdyskontowanej nagrody podczas jednego epizodu gry, co oznacza wygrywanie z przewagą większej ilości punktów niż przeciwnik.

5.1.3 Język programowania: Python

W ramach implementacji algorytmów uczenia przez wzmacnianie zdecydowano się na użycie języka programowania Python. Głównymi aspektami przemawiającym za wyborem tego języka są przede wszystkim szeroka gama bibliotek wspierających uczenie przez

wzmacnianie np. Gymnasium, Pytorch. Python jest najpopularniejszym językiem stosowanym w dziedzinie sztucznej inteligencji i uczenia przez wzmacnianie. Duża ilość wspólnych algorytmów sztucznej inteligencji została zaprojektowana przy pomocy Pythona co także skłania do skorzystania z tego języka programowania.

5.1.4 Biblioteki wykorzystane do implementacji

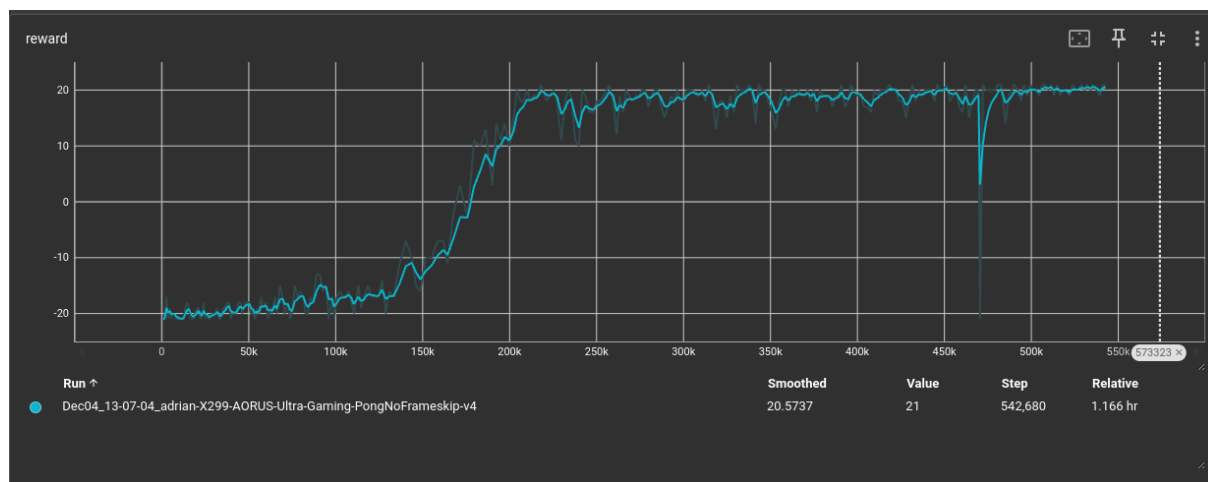
- Gymnasium - Biblioteka stanowiąca standard dla uczenia przez wzmacnianie służąca do symulacji środowisk. Zastosowaną ją głównie w celu dostarczenia środowiska gry pong, oraz łatwości w zapewnieniu interfejsu dla agenta który ma mu służyć jako interakcja ze środowiskiem. Biblioteka oferuje prostą interakcję z różnymi algorytmami uczenia przez wzmacnianie.
- PyTorch - Pozwala na implementacje złożonych modeli uczenia przez wzmacnianie opartych na sieciach neuronowych za pomocą kilku linii kodu. PyTorch zapewnia dwie wysokopoziomowe funkcje: Obliczenia tensorowe z silną akceleracją przy pomocy wykorzystania procesorów graficznych, Wykorzystanie głębokich sieci neuronowych zaprojektowanych za pomocą taśmowych systemów automatycznego różnicowania.
- OpenCV - Zestaw narzędzi pozwalający na przetwarzanie obrazu oraz wizję komputerową wizję zadań. Dzięki wykorzystaniu tej biblioteki jesteśmy w stanie osiągnąć szybkie i wydajne przetwarzanie danych wizualizacyjnych przed przesłaniem ich do sieci neuronowej, dzięki czemu uzyskujemy pozytywny efekt w postaci czasu treningu oraz jego efektywności.

5.2 Kryteria oceny modeli

5.3 Wyniki dla modelu Deep Q-Learning

Model Deep Q-Learning został zaimplementowany w celu wytrenowania agenta do gry Pong, za pomocą wykorzystania głębokich sieci neuronowych w do aproksymacji wartości funkcji Q. Struktura algorytmu opiera się na wykorzystaniu bibliotek PyTorch, Gymnasium oraz OpenCV. Środowisko zostało odpowiednio dostosowane za pomocą wrapperów, mających na celu poprawę efektywności i jakości danych wejściowych.

5.3.1 Analiza wykresu nagrody



Rysunek 1: Opis obrazka

Na podstawie poniższego wykresu przedstawiającego proces uczenia modelu Deep Q-Learning widzimy, że na początku treningu agent wykonuje losowe ruchy czyli eksporuje środowisko, co jest adekwatne do otrzymywania nagród na poziomie około -21 czyli maksymalnej możliwej przegranej. Następnie następuje powolny wzrost wartości nagród co wskazuje na powolne szukanie podstawowych strategii przez agenta. W momencie około 100 000 kroków treningowych następuje gwałtowny wzrost otrzymywanej średniej nagrody agenta co wskazuje na stopniową naukę strategii gry. W okolicach około 175 000 kroków średnia nagroda zaczyna przekraczać punkt 0 co oznacza iż agent zaczyna wygrywać więcej razy w trakcie jednego epizodu gry. W momencie około 300 000 kroków można zaobserwować osiągnięcie stopniowej stabilności wyników, zbliżając się do maksymalnej średniej nagrody wynoszącej +21. W kolejnych krokach widać niewielkie wachania wyników co jest związane z stochastyczną naturą dynamicznego środowiska gry Pong. Proces treningu został zakończony w ciągu około 540 000 kroków, przy czasie trwania procesu uczenia wynoszącym 1,166 godziny czasu rzeczywistego.

5.3.2 Opis implementacji modelu Deep Q-Learning

Implementacja modelu składa się z następujących elementów:

- Architektura sieci neuronowej - Do modelu DQN wykorzystano sieć neuronową która jest głęboką siecią konwolucyjną składającą się z poniższych warstw:
 - Warstwy konwolucyjne:
 - * Pierwsza warstwa: 32 filtry o rozmiarze 8 x 8 i kroku 4.
 - * Druga warstwa: 64 filtry o rozmiarze 4 x 4 i kroku 2.
 - * Trzecia warstwa: 64 filtry o rozmiarze 3 x 3 i kroku 1.

Celem zastosowania warstw konwolucyjnych jest redukcja wymiarowości wejściowego obrazu oraz wyodrębnienie istotnych cech dla podejmowania decyzji przez agenta

- Warstwy w pełni połączone:

- * jedna warstwa o 512 neuronach z funkcją aktywacji ReLU.
- * Warstwa wyjściowa odpowiadająca za generację Q-wartości dla każdej możliwej akcji wykonanej przez agenta.
- Przygotowanie danych wejściowych - Do odpowiedniego przetworzenia danych wejściowych zastosowano poniższe wrappery:
 - MaxAndSkipEnv
 - FireResetEnv
 - ProcessFrame84
 - ImageToPyTorch
 - BufferWrapper
 - ScaledFloatFrame
- Mechanizm bufora powtórki (replay buffer) - Służy do przechowywania i próbkowania partii danych podczas treningu. Rozmiar bufora: 10 000 ostatnich doświadczeń. Próbkowanie doświadczeń odbywa się poprzez losowe wybieranie 32-elementowych mechanizmów uczenia wsadowego (batch learning) w celu minimalizacji korelacji między próbkami.
- Wykorzystanie algorytmu epsilon zachłannego - Ma na celu stworzenie strategii która pozwala na połączenie akcji eksploracji i eksploatacji. Początkowa wartość epsilon: 1.0 (losowe wybory). Stopniowy spadek wartości epsilon do momentu 0.01 w ciągu 150 000 kroków.
- Synchronizacja sieci docelowej - Sieć docelowa zostaje zsynchronizowana z główną siecią co 1000 kroków w celu poprawy stabilności procesu uczenia.

5.3.3 Problem przetrenowania modelu

Podczas testów modelu poprzez wyświetlenie gry Pong w postaci aplikacji można zaobserwować iż modele ze średnim wynikiem 10-21 grają w bardzo specyficzny sposób. Agent mimo wysokiej skuteczności w osiąganiu wyników w środowisku Pong, wykonywał ruchy które w zasadzie przewidywały już zachowanie przeciwnika na którym odbywało się trenowanie. Takie zachowanie wskazuje na nadmierne dopasowanie do danych treningowych. Ten problem, znany jako przetrenowanie (overfitting), jest szczególnie istotny w algorytmach uczenia przez wzmacnianie.

Przyczyny przetrenowania modelu DQN:

- Ograniczona różnorodność danych w replay buffer - Replay buffer przechowuje ograniczoną liczbę doświadczeń do 10 000 ostatnich kroków. W momencie gdy agent dominuje daną strategię gry, bufor może być wypełniony głównie przykładami wspierającymi taką strategię, co prowadzi do utraty różnorodności danych. W praktyce agent uczy się przewidywania konkretnych scenariuszy, które często występują w buforze, co skutkuje brakiem przygotowania na bardziej niestandardowe sytuacje.
- Eksploatacja kosztem eksploracji - Podczas późniejszych etapów uczenia, gdy wartość ϵ w strategii epsilon-greedy spada do 0.01, agent w praktyce przestaje eksplorować nowe akcje, korzystając jedynie z wyuczonych optymalnych ruchów. Skutkuje to brakiem odkrywania alternatywnych strategii.

- Brak elementu stochastyczności w wyborze akcji - Wybór akcji w modelu DQN dokonuje się na podstawie maksymalizacji wartości Q , co może prowadzić do sztywnego dopasowania do konkretnego zestawu stanu i akcji, bez uwzględnienia potencjalnie równie dobrych alternatyw.
- Brak mechanizmów zapobiegających przetrenowaniu - Ze względu na swoją naturę model DQN nie uwzględnia mechanizmów regulujących eksplorację (np. entropii polityki)

Zastosowanie Generatywnych Sieci Przeciwnych (GAN) jako możliwe rozwiązanie problemu przetrenowania - Jednym z potencjalnych rozwiązań problemu przetrenowania jest zastosowanie generatywnych sieci przeciwnych w celu zwiększenia różnorodności danych oraz poprawy modelu. To podejście może zostać użyte do tworzenia syntetycznych trajektorii w środowisku gry Pong, które byłyby trudne dla agenta, co zmusiłoby go do bardziej uniwersalnego zachowania. Także dzięki temu osiągamy możliwość wprowadzenia stochastyczności w wyborze stanów i akcji, które agent rzadko widzi w trakcie treningu, co zmniejsza ryzyko nadmiernego dopasowania. Dzięki bardziej zróżnicowanym doświadczeniom za pomocą zastosowania tego podejścia, agent staje się lepiej przygotowany na nietypowe sytuacje podczas gry. Ze względu na bardzo dużą trudność w implementacji generatywnych sieci przeciwnych dla modelu DQN zdecydowano się stworzyć inny model (A2C). Także dużym problemem po zastosowaniu tego podejścia jest dostosowanie hiperparametrów, które muszą być dla tego przypadku perfekcyjnie dobrane.

5.3.4 Tabela z wynikami dla różnych hiperparametrów

5.3.5 Wnioski

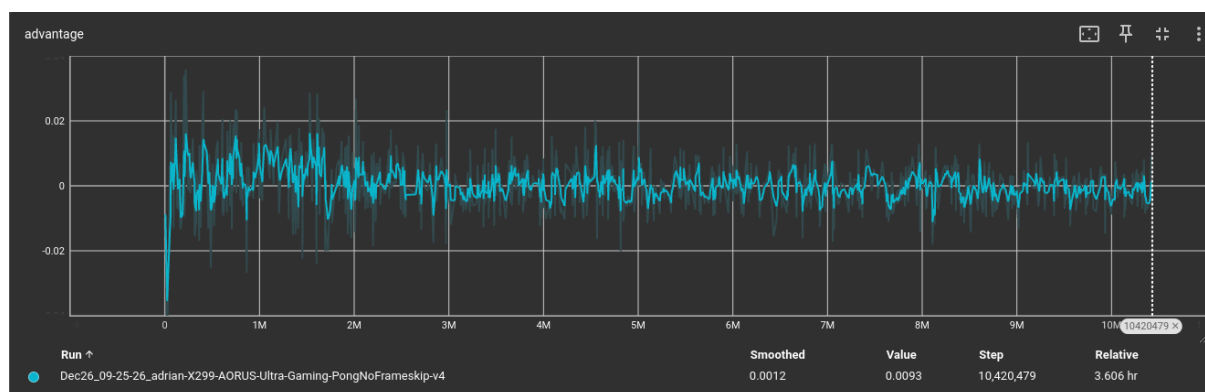
Model Deep Q-Learning (DQN) wykazał dużą skuteczność w nauce gry Pong, osiągając maksymalną średnią nagrodę równą +21, co wskazuje na pełne opanowanie środowiska przez agenta. Proces uczenia przebiegł zgodnie z założeniami - początkowe wyniki były bardzo niskie, co wynikało z losowej eksploracji środowiska, następnie z biegiem czasu treningu agent stopniowo uczył się nowych strategii i poprawiał swoje wyniki, aż do momentu osiągnięcia zauważalnej stabilności w momencie przekroczenia około 300 000 kroków. Mechanizm bufora powtórki pozwolił na efektywne przechowywanie i ponowne wykorzystanie doświadczeń, a strategia epsilon-greedy przyczyniła się do balansu między eksploracją nowych akcji a eksploatacją wyuczonych strategii. Mimo sporych sukcesów osiągniętych przez model DQN można zaobserwować pewne ograniczenia, szczególnie w późniejszych etapach treningu. Zauważono zjawisko przetrenowania, które objawiało się w postaci nienaturalnych ruchów agenta, które wskazują na nadmierne dopasowanie do danych. Problem ten wynikał w dużej mierze z natury modelu DQN który ma ograniczoną różnorodność danych w buforze oraz malejącą wartość epsilon, która redukuje eksplorację na korzyść eksploatacji. Ze względu na te problemy postanowiono zastosować bardziej zaawansowany algorytm taki jak A2C, który charakteryzuje się lepszym balansem między eksploracją a eksploatacją dzięki polityce stochastycznej. Podsumowując, mimo iż model DQN jest skuteczny w grze Pong, jego ograniczenia w zakresie przetrenowania, długiego czasu konwergencji oraz wrażliwości na hiperparametry wskazują na potrzebę zastosowania bardziej zaawansowanych podejść. Model ten jest idealnym punktem wyjścia jeśli chodzi o dalsze badania, ale w praktycznych zastosowaniach wymaga dużej ilości wsparcia w postaci dodatkowych mechanizmów usprawniających eksplorację oraz optymalizację.

5.4 Wyniki dla modelu Advantage Actor-Critic (A2C)

Model Advantage Actor-Critic (A2C) został zaimplementowany z celu poprawy stabilności i efektywności procesu uczenia w porównaniu do klasycznego algorytmu Deep Q-Learning (DQN). Wykorzystuje on równoległe środowiska oraz jednocześnie uczenie polityki i funkcji wartości, dzięki czemu agent podejmuje lepsze decyzje. Za pomocą zastosowania regularyzacji entropii, model A2C unika problemu nadmiernego dopasowania, wspierając eksplorację środowiska. Poniżej przedstawiono wyniki uzyskane podczas treningu modelu A2C. Wykresy ilustrują kluczowe aspekty procesu uczenia, między innymi: przewagę ($A(s, a)$), zmiany funkcji nagrody, gradienty oraz straty. Za pomocą tych wizualizacji można przeanalizować szczegółowo zachowanie modelu podczas procesu uczenia oraz ocenić jego efektywność w kontekście rozważanego problemu.

5.4.1 Analiza wykresów dla modelu A2C

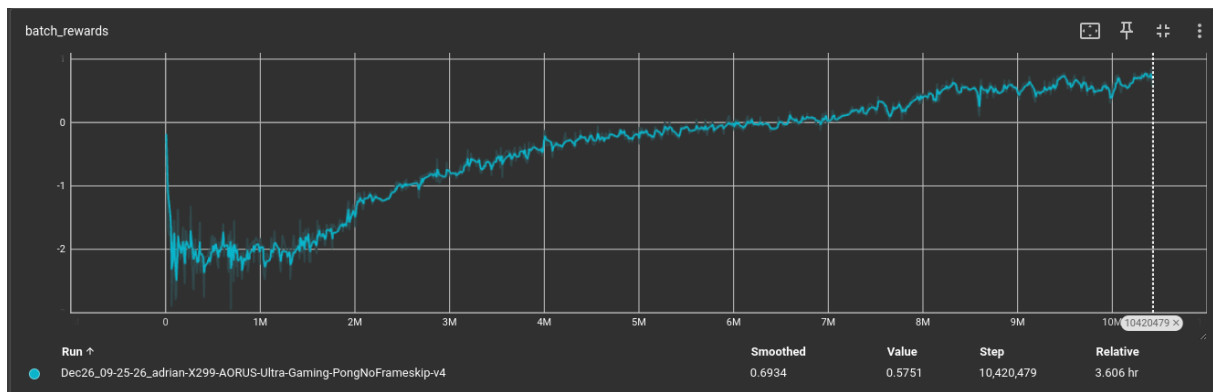
Wykres przewagi ($A(s, a)$)



Rysunek 2: Opis obrazka

Wykres przedstawia wartość przewagi, czyli różnicę między wartością stanu a wartością oczekiwaną na podstawie polityki, jest to kluczowy element procesu uczenia w modelu A2C. Na wykresie można zaobserwować wahania wartości w trakcie treningu, co wskazuje na różnorodność w ocenie podejmowanych decyzji przez agenta. Stabilizacja wartości przewagi w późniejszych etapach wskazuje na to, że model zaczyna poprawnie się uczyć podejmowania decyzji oraz optymalizacji polityki.

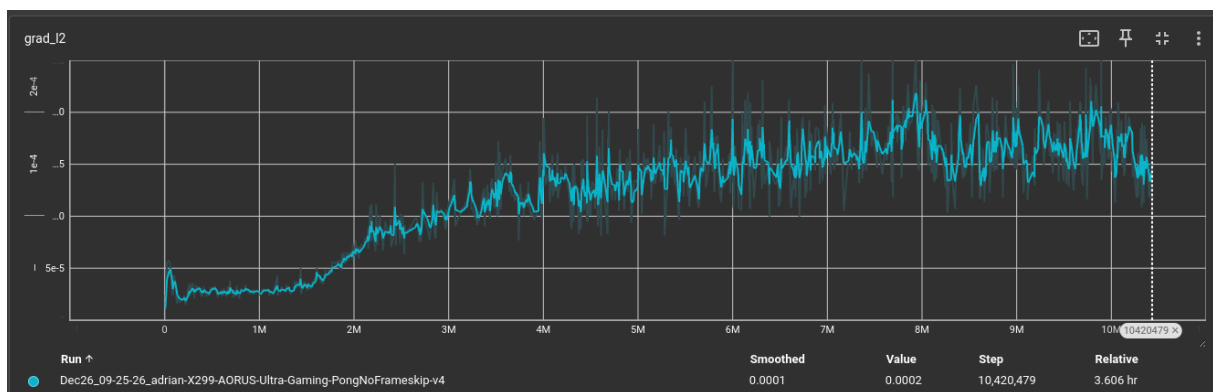
Wykres średniej wartości paczki



Rysunek 3: Opis obrazka

Wykres przedstawia sumaryczne nagrody zebrane przez agenta w kolejnych epizodach. Początkowy wzrost wartości wskazuje na adaptację modelu do środowiska. W późniejszych etapach zaobserwowano regularny wzrost nagród co sugerują poprawę strategii agenta, która skutkuje osiąganiem coraz lepszych wyników.

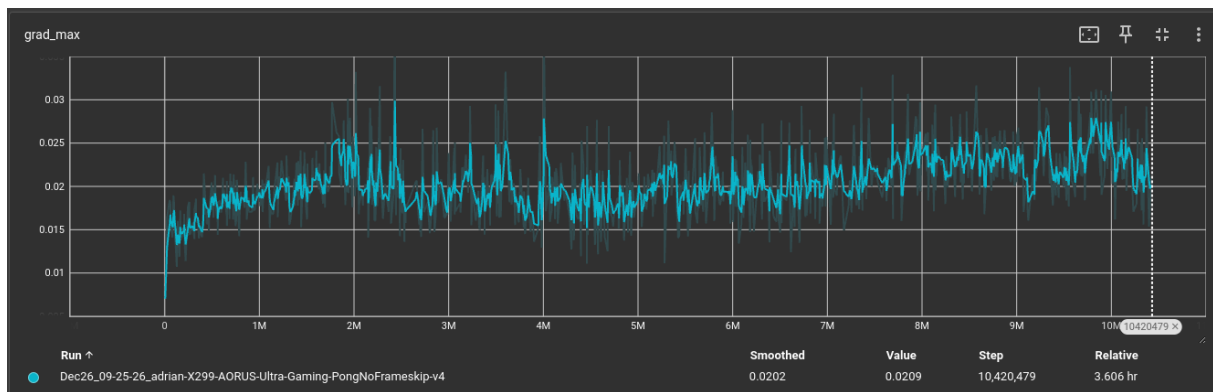
Wykres Normy L2 gradientu



Rysunek 4: Opis obrazka

Wartość L2-normy gradientów monitruje siłę aktualizacji parametrów modelu. Zbyt duże wartości gradientów prowadzą do niestabilności procesu uczenia, natomiast zbyt małe prowadzą do problemów z osiągnięciem konwergencji. Uzyskany wykres pokazuje stabilizację norm gradientów podczas treningu, co wskazuje na skuteczne zarządzanie procesem optymalizacji.

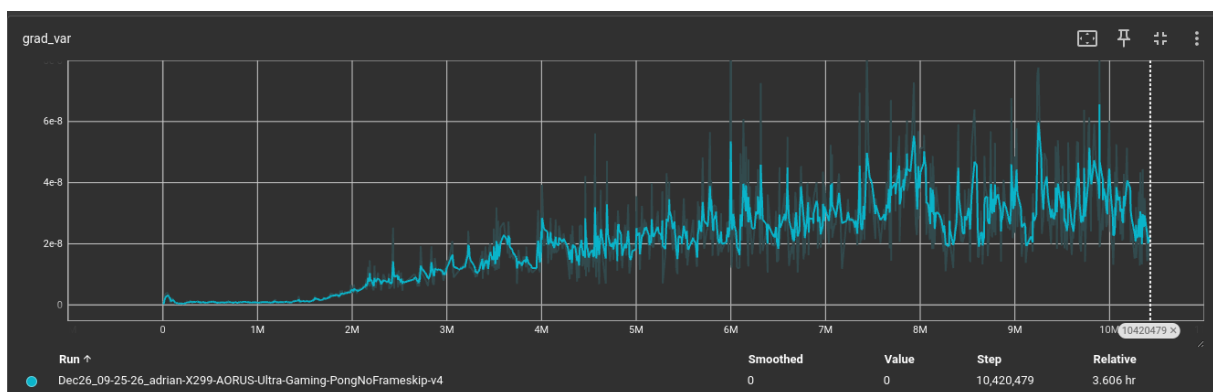
Wykres maksymalnych gradientów



Rysunek 5: Opis obrazka

Maksymalne wartości gradientów wskazują na bardziej znaczące zmiany parametrów podczas trenowania modelu. Stabilizacja ich w późniejszym procesie treningu sugeruje, iż model zaczyna osiągać równowagę w uczeniu oraz dostosowywaniu się do środowiska.

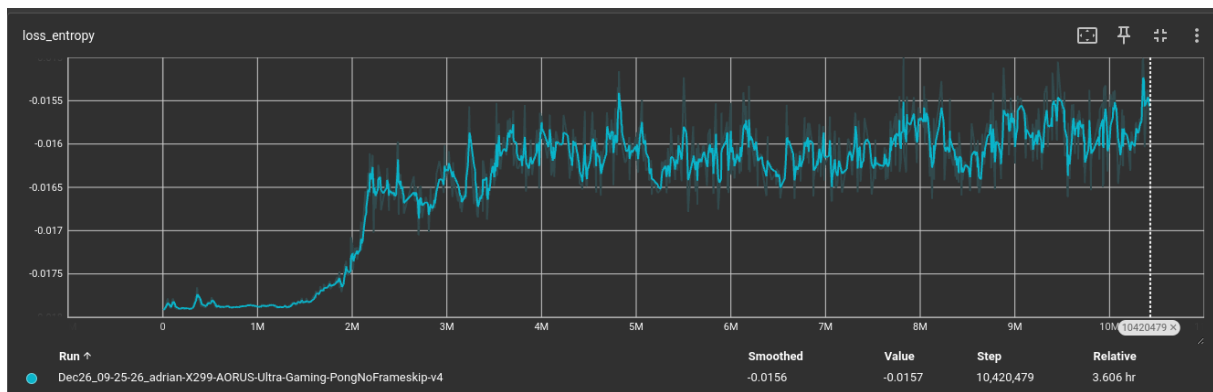
Wykres wariancji gradientów



Rysunek 6: Opis obrazka

Wariancja gradientów pokazuje, jak bardzo różnią się gradienty dla różnych partii danych. Na początku procesu uczenia jest ona bardzo mała, ale później zaczyna rosnąć co oznacza, że polityka ulega zmianie.

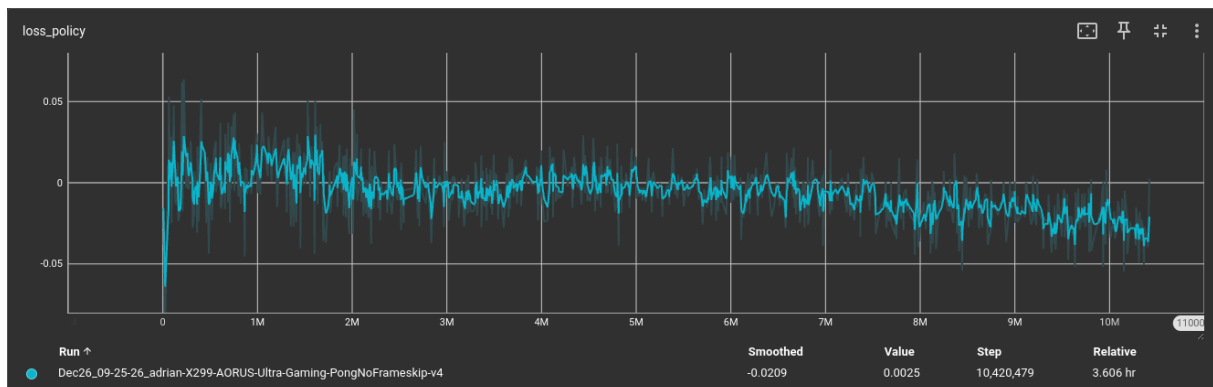
Wykres straty entropii



Rysunek 7: Opis obrazka

Strata entropii mierzy poziom eksploracji w polityce agenta. Zmniejszająca się wartość entropii w procesie treningu modelu oznacza, że model staje się bardziej pewny w procesie podejmowania decyzji. Początkowo wysoka entropia wskazuje na eksplorację, następnie jej spadek w późniejszych etapach wskazuje na stabilizację polityki. Zasadniczo oznacza to, że podczas gdy polityka zaczyna się zmieniać, agent staje się coraz bardziej pewny akcji, które wykonuje.

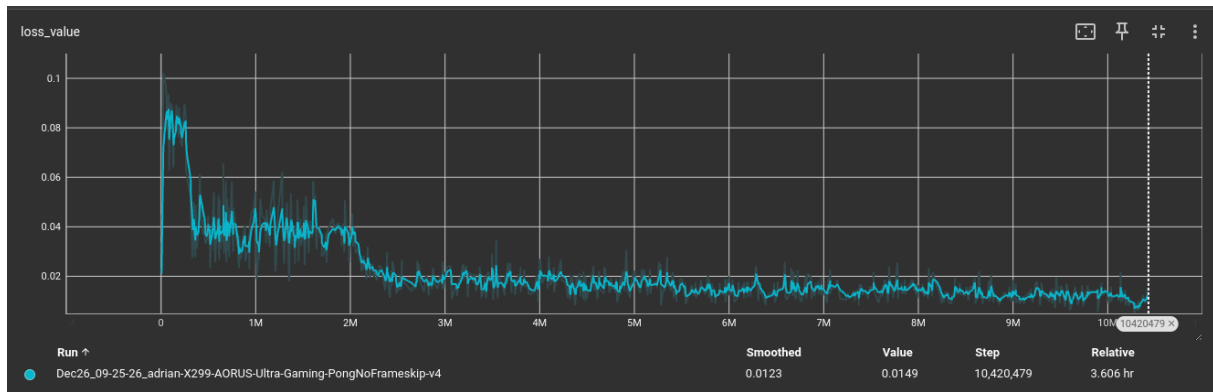
Wykres straty polityki



Rysunek 8: Opis obrazka

Strata polityki pokazuje jak dostosowują się parametry sieci odpowiedzialne za wybór akcji. Początkowo zmiany są intensywne, ale ich stabilizacja w późniejszych etapach treningu wskazuje, że agent zbliża się do optymalnej polityki. Generalnie strata polityki zmniejsza się i jest ona skorelowana ze stratą całkowitą. Jest to zjawisko pozytywne.

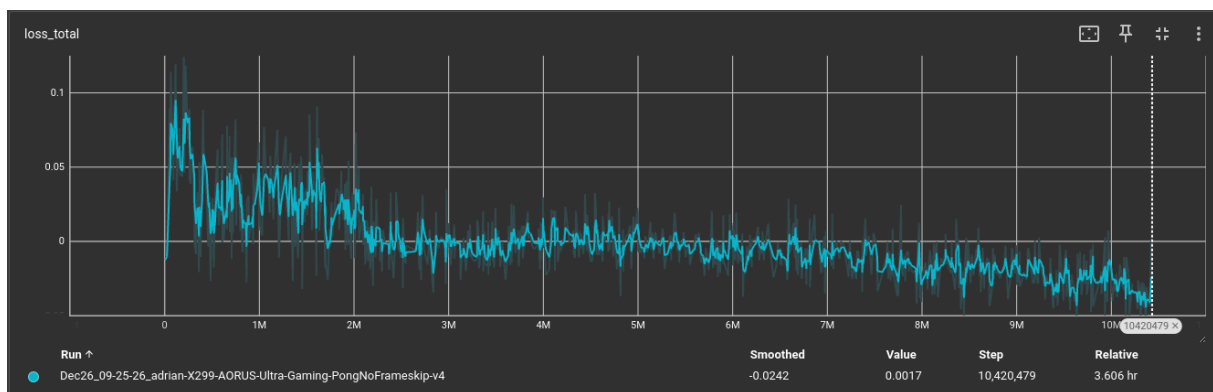
Wykres straty wartości



Rysunek 9: Opis obrazka

Strata wartości pokazuje różnicę między przewidywaną a rzeczywistą wartością stanu. Konsekwentnie malejąca wartość stanu tej straty podczas procesu treningu oznacza, że przybliżenie $V(s)$ poprawia się podczas procesu trenowania. Wskazuje to na skuteczniejsze podejmowanie decyzji przez model

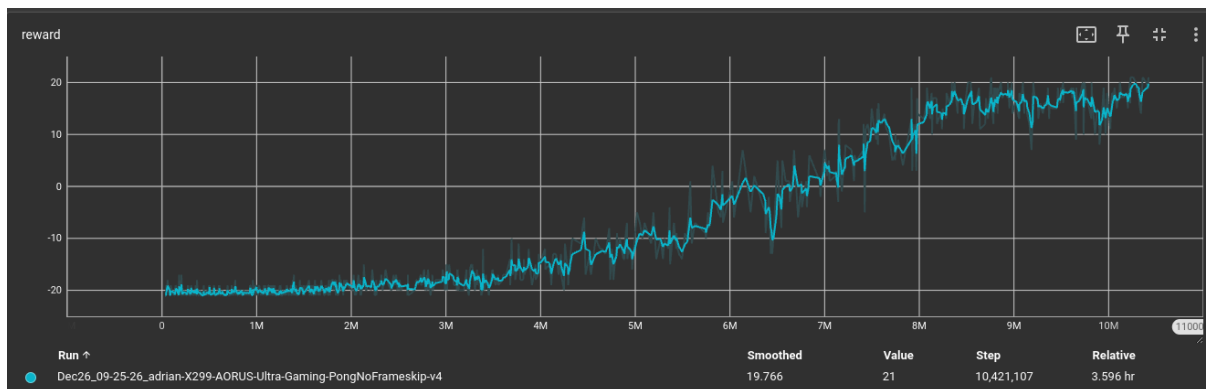
Wykres całkowitej straty



Rysunek 10: Opis obrazka

Łączna strata, która jest sumą strat polityki, wartości oraz entropii. Ma za zadanie ona odzwierciedlić ogólny koszt optymalizacji procesu. Całkowita strata systematycznie maleje, co pokazuje, że model skutecznie minimalizuje wartość błędu funkcji kosztu. Stabilizacja pod koniec procesu uczenia wskazuje na osiągnięcie równowagi między eksploracją a eksploatacją.

Wykres średnich wartości nagród



Rysunek 11: Opis obrazka

Wartość nagrody dla każdego kolejnego epizodu procesu uczenia ilustruje efektywność modelu. Początkowe niskie wartości wskazują na fazę eksploracji modelu, a ich systematyczny wzrost sugeruje poprawę strategii wykonywanych przez agenta. Średnia nagroda stopniowo rośnie i osiąga maksymalną wartość (około +21), co sugeruje pełne opanowanie środowiska przez agenta.

5.4.2 Opis implementacji algorytmu A2C

Implementacja modelu składa się z następujących elementów:

- Architektura sieci neuronowej - Model A2C składa się z następujących elementów:
 - Warstwy konwolucyjne: **pierwsza warstwa** składa się z 32 filtrów o rozmiarze 8 x 8, kroku 4 oraz funkcji aktywacji ReLU. Celem tej warstwy jest wykrycie podstawowych cech obrazu, takich jak krawędzie. **Druga warstwa** składa się z 64 filtrów o rozmiarze 4 x 4, kroku 2 oraz funkcji aktywacji ReLU. Celem tej warstwy jest wydobywanie bardziej zaawansowanych cech, takich jak kształty. **Trzecia warstwa** składa się z 64 filtrów o rozmiarze 3 x 3, kroku 1 oraz funkcji aktywacji ReLU. Celem tej warstwy jest reprezentacja szczegółowych cech obrazu. Wyjście z warstw konwolucyjnych jest spłaszczane do jednowymiarowego wektora za pomocą specjalnie napisanej metody, która oblicza rozmiar wynikowego tensoru.
 - Polityka: odpowiada za generowanie rozkładu prawdopodobieństwa akcji dla danego stanu środowiska. Składa się ona z: **Pierwsza warstwa w pełni połączona**: liczba neuronów 512, funkcja aktywacji ReLU. Celem jest transformacja cech wejściowych w bardziej abstrakcyjne reprezentacje. **Druga warstwa w pełni połączona**: liczba neuronów jest adekwatna do liczby możliwych akcji w środowisku. Funkcja aktywacji liniowa. Celem tej warstwy jest generowanie wartości akcji, które po zastosowaniu funkcji softmax przekształcane są na prawdopodobieństwa.
 - Wartość: estymuje wartości stanu $V(s)$, czyli oczekiwaną wartość nagrody dla danego stanu. Składa się ona z: **Pierwsza warstwa w pełni połączona**: liczba neuronów 512, funkcja aktywacji ReLU. Celem tej warstwy jest ekstrakcja cech dla estymacji wartości stanu. **Druga warstwa w pełni połączona**: liczba neuronów 1, funkcja aktywacji liniowa. Celem tej warstwy jest estymacja wartości stanu jako pojedynczej liczby.

- Mechanizm doświadczeń -

5.4.3 Tabela z wynikami dla różnych hiperparametrów

5.4.4 Wnioski

6 Bibliografia