

### Reinforcement Learning





#### Presença

- Linktree: Presente na bio do nosso instagram
- Presença ficará disponível até 1 hora antes da próxima aula
- É necessário 70% de presença para obter o certificado



#### Presença





#### Introdução



#### O que é Inteligência Artificial?

É o campo da ciência da computação que desenvolve sistemas capazes de realizar tarefas que normalmente seriam realizadas por meio da inteligência humana.



#### O que é Inteligência Artificial?

- Tomar decisões
- Reconhecer padrões
- Adaptar-se ao ambiente e aprender com a experiência



## Motivações e problemas



#### Algumas motivações da IA

- Automatizar tarefas repetitivas
- Auxiliar em tarefas humanas como diagnóstico médico
- Melhorar eficiência e tomada de decisões em diversos setores
- Facilitar interações mais naturais entre humanos e máquina (linguagem natural)



#### Problemas que a lA pode resolver

- Reconhecimento e tradução de fala
- Classificação de imagens
- Desenvolvimento de agentes autônomos (carros, robôs)
- Sistemas de recomendação (filmes, músicas, compras online)
- Geração de textos, imagens, vídeos, música
- Detecção de fraudes bancárias



#### Paradigmas



#### Paradigmas de Aprendizado em IA

- Aprendizado Supervisionado
- Aprendizado Não Supervisionado
- Aprendizado por Reforço (RL)



## Aprendizado por Reforço



#### O que é Aprendizado por Reforço?

Abordagem em que o sistema aprende por meio de **interação com o ambiente**, ajustando-se conforme o recebimento de **recompensas** ou **punições**.



#### O que é Aprendizado por Reforço?

Reinforcement Learning é aprender a tomar decisões com base na experiência, explorando ações para maximizar recompensas no longo prazo.



#### Exemplos intuitivos

- Bebê aprendendo a andar
- Cachorro aprendendo a dar a pata

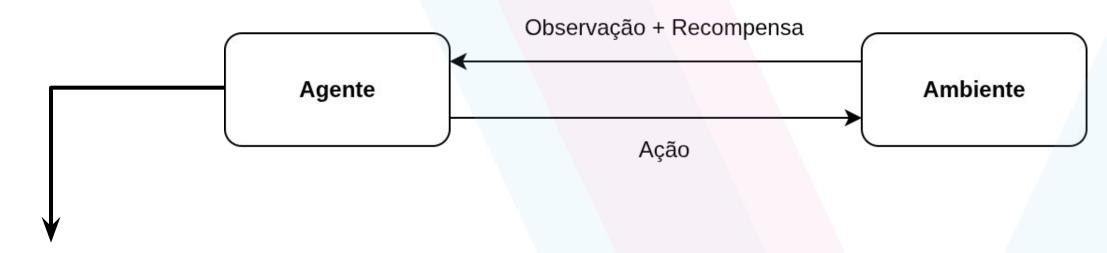




# Elementos do Aprendizado por Reforço



#### Loop Ambiente-Agente



Escolhe uma ação e busca maximizar uma recompensa



#### Loop Ambiente-Agente

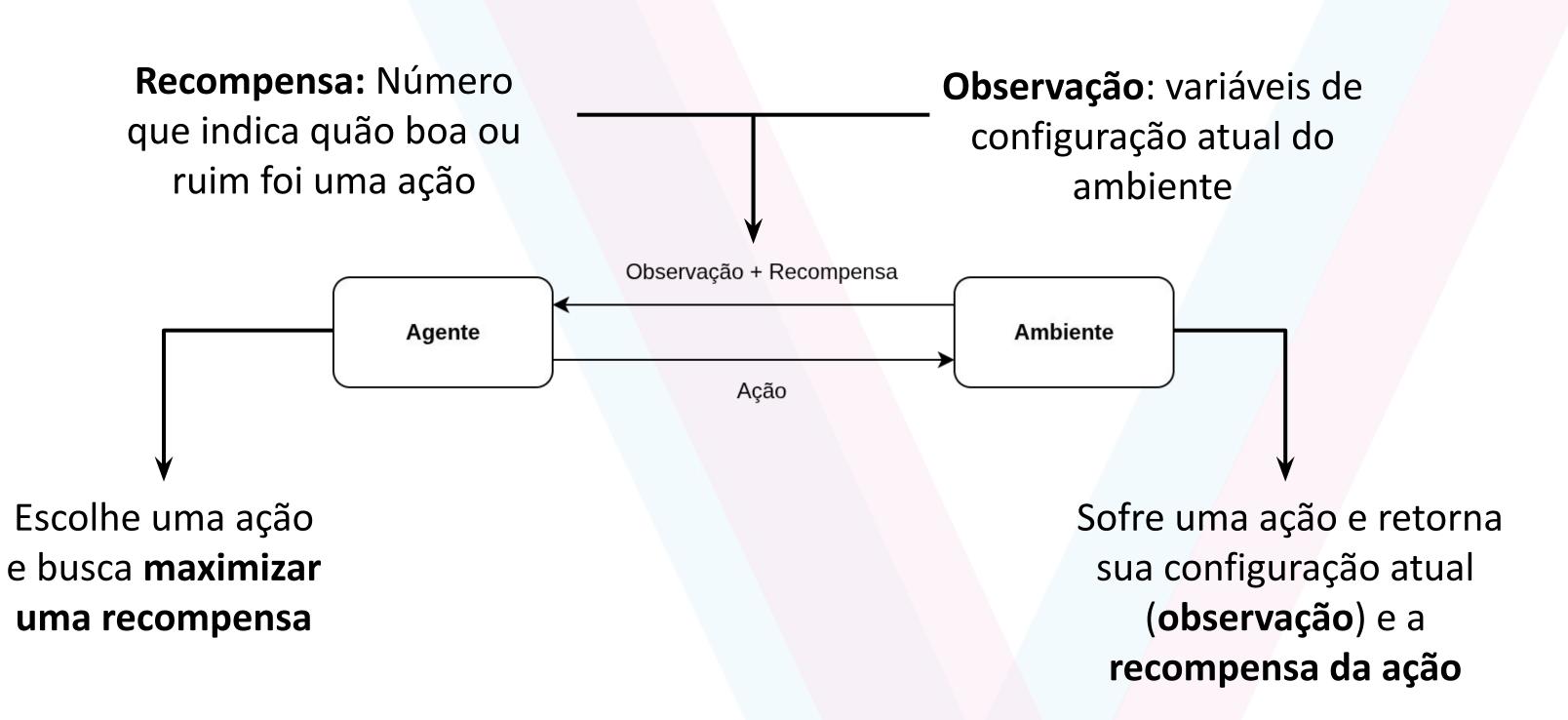


Escolhe uma ação e busca maximizar uma recompensa

Sofre uma ação e retorna sua configuração atual (observação) e a recompensa da ação



#### Loop Ambiente-Agente







Imagine um robô que se move por um labirinto em busca de uma saída

- Agente: Robô



Imagine um robô que se move por um labirinto em busca de uma saída

- Agente: Robô

- Ambiente: labirinto com obstáculos e saída



- Agente: Robô
- Ambiente: labirinto com obstáculos e saída
- Ação: qual o movimento do robô



- Agente: Robô
- Ambiente: labirinto com obstáculos e saída
- Ação: qual o movimento do robô
- Observação: posição do robô e dos obstáculos próximos



- Agente: Robô
- Ambiente: labirinto com obstáculos e saída
- Ação: qual o movimento do robô
- Observação: posição do robô e dos obstáculos próximos
- Recompensa: -1 se bateu, 0 se andou sem batida e
   +10 se atingiu a saída



#### Observação x Estado

- Observação: informações do ambiente vêm de percepções do próprio agente
  - Robô capta informações por uma câmera
- Estado: informações vêm do próprio ambiente (maior precisão e quantidade de informações)
  - Robô recebe sua posição exata

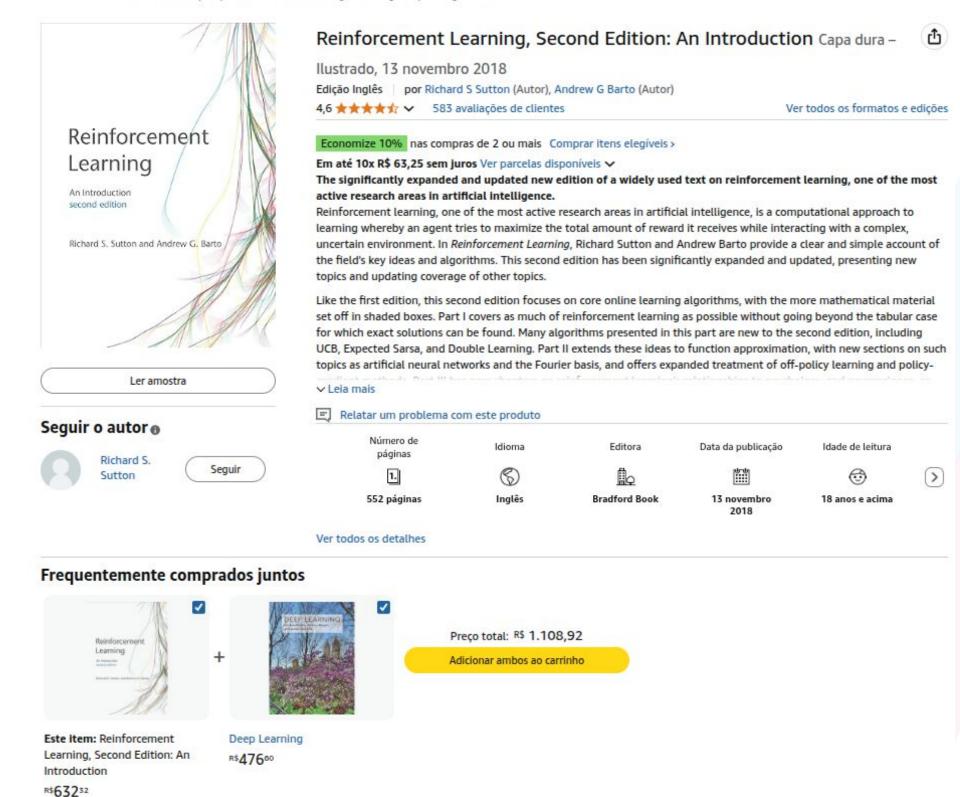


#### Tipos de Ambientes

- Totalmente Observável: agente conhece tudo do ambiente (estado)
  - Caso ideal
  - Difícil de ocorrer
- Parcialmente Observável: agente conhece o ambiente de forma indireta (observação)
  - Caso mais comum

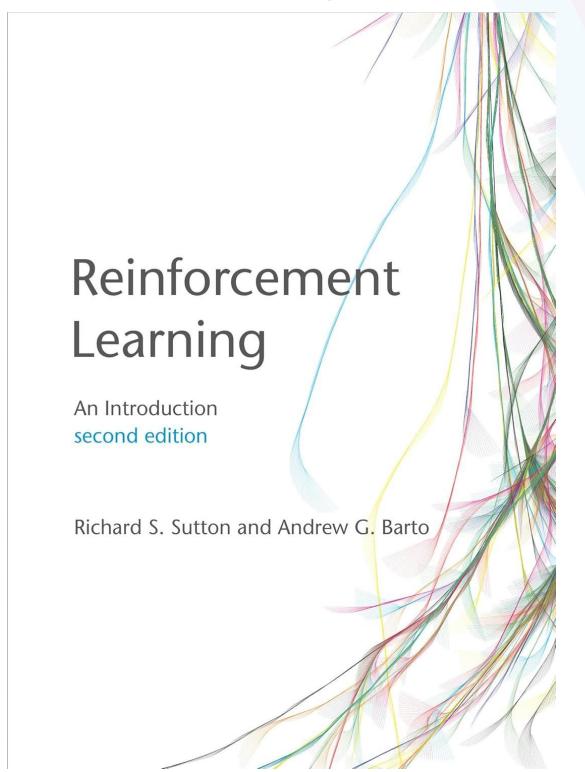


Livros > Livros Internacionais > Computação, Informática e Mídias Digitais > Programação > Algoritmos

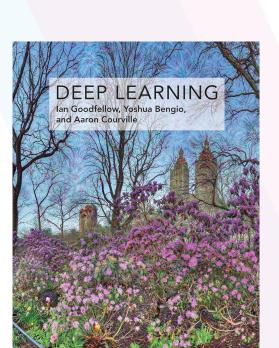




Livro comprado

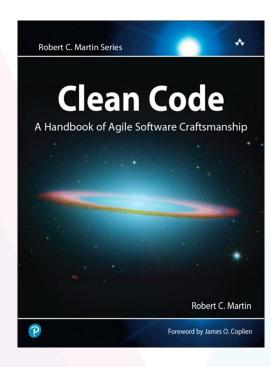


opção 1



opção 2

opção 3







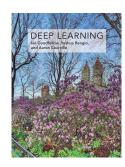
Livro sugerido opção 3



opção 2



opção 1



vamos considerar a compra conjunta como 1, e a não compra como 0



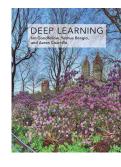
Livro sugerido opção 31



opção 2



opção 1



)



Livro sugerido opção 3

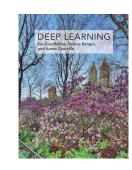
 $\mathsf{C}$ 

opção 2

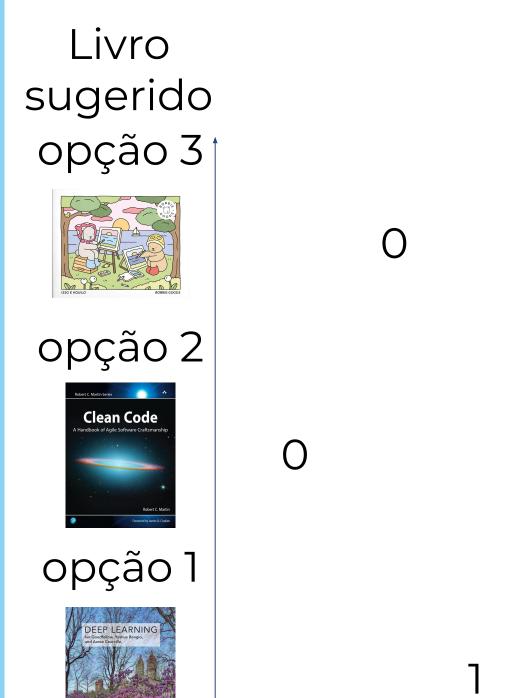


 $\bigcap$ 

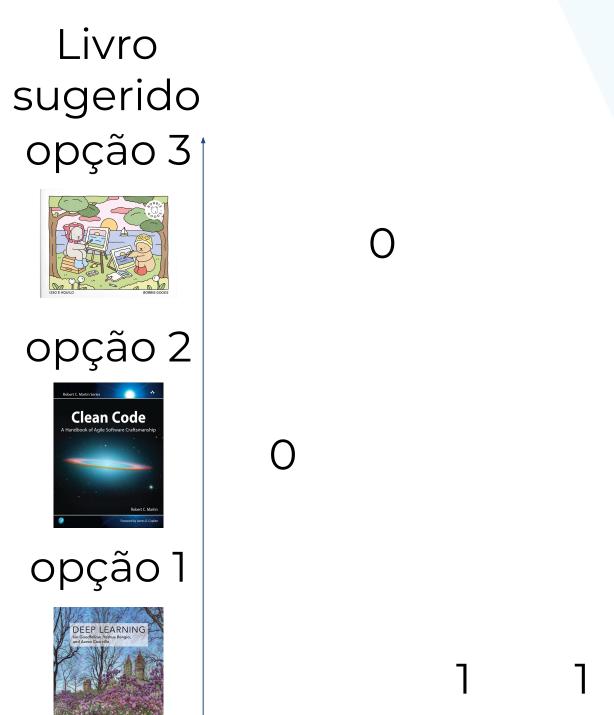
opção 1



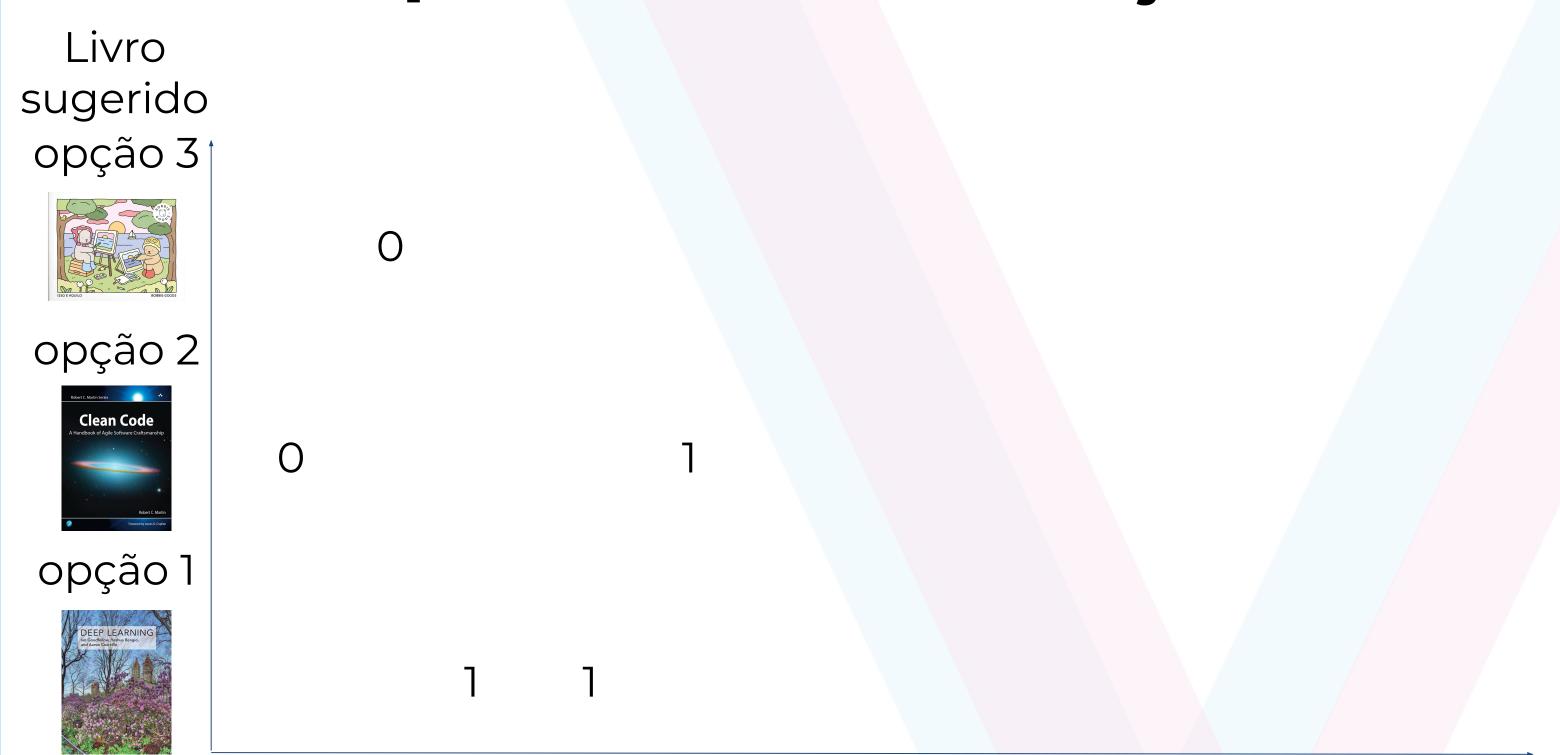




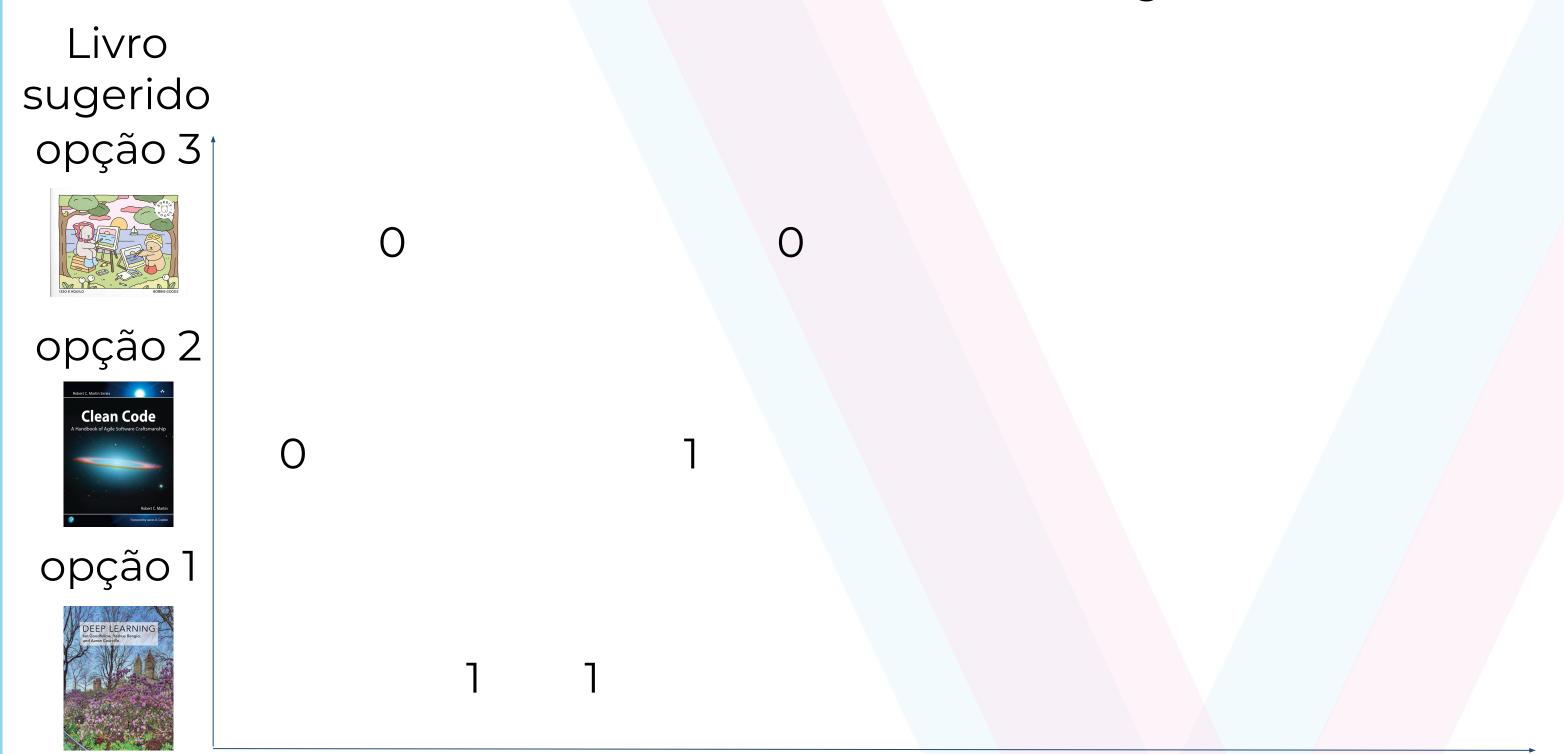




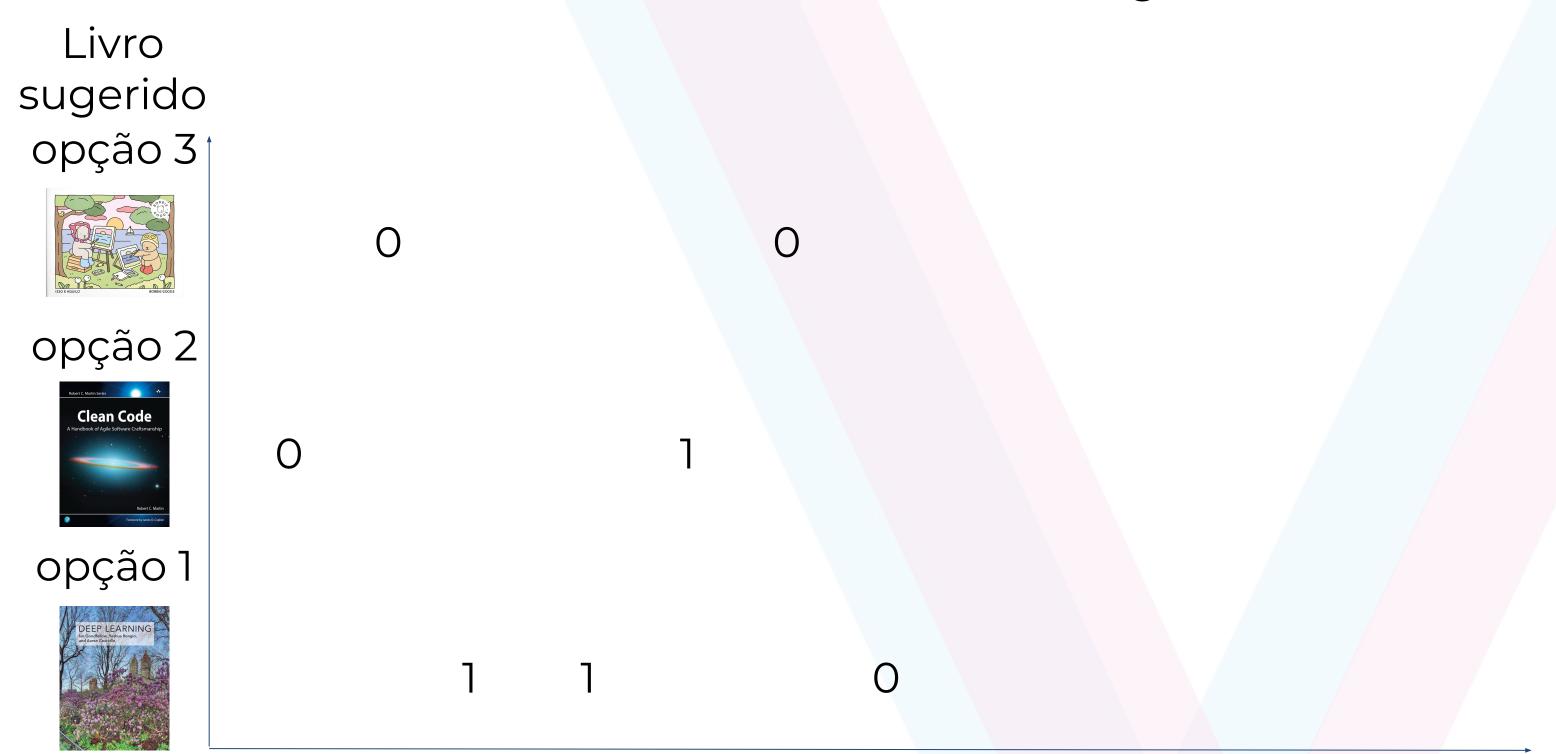




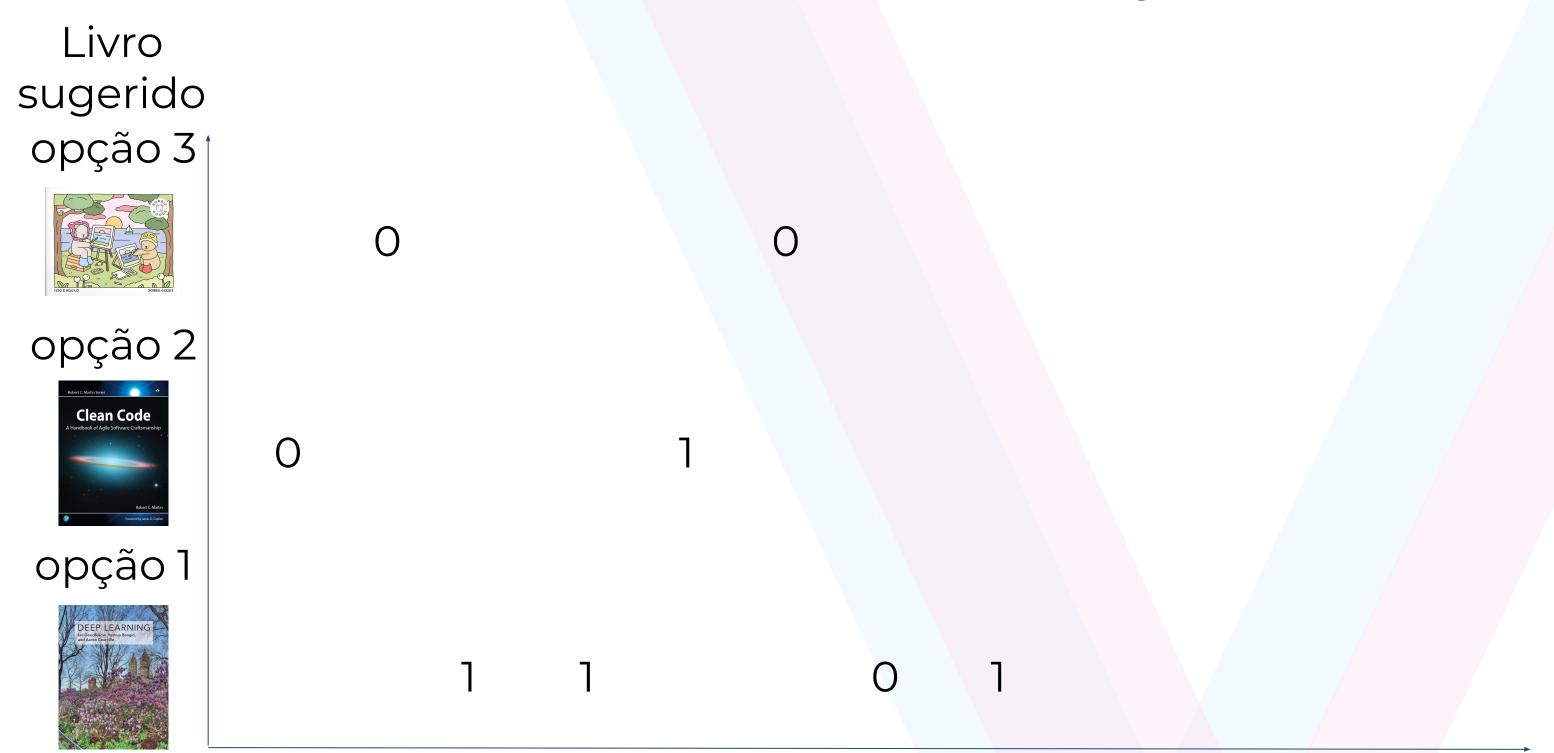




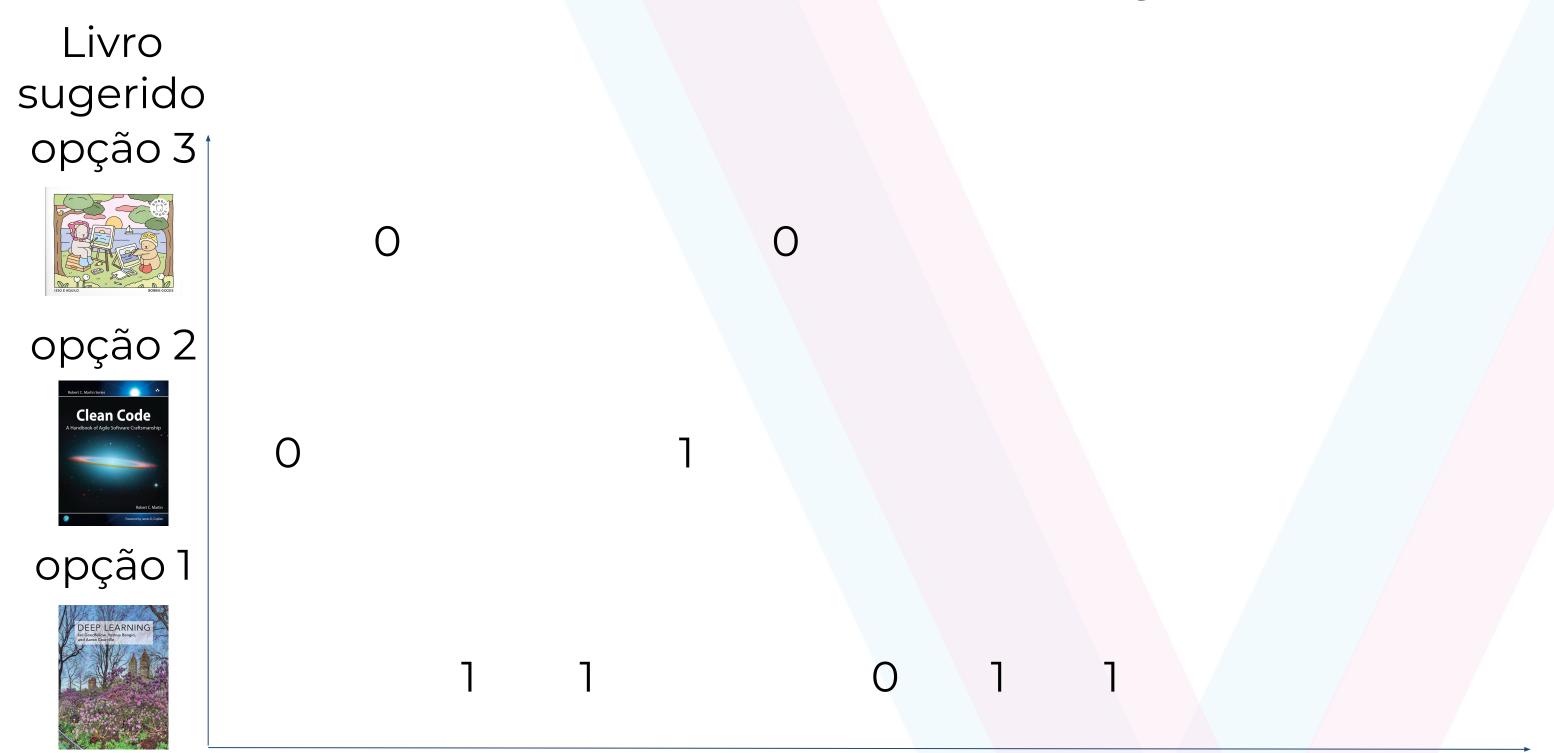












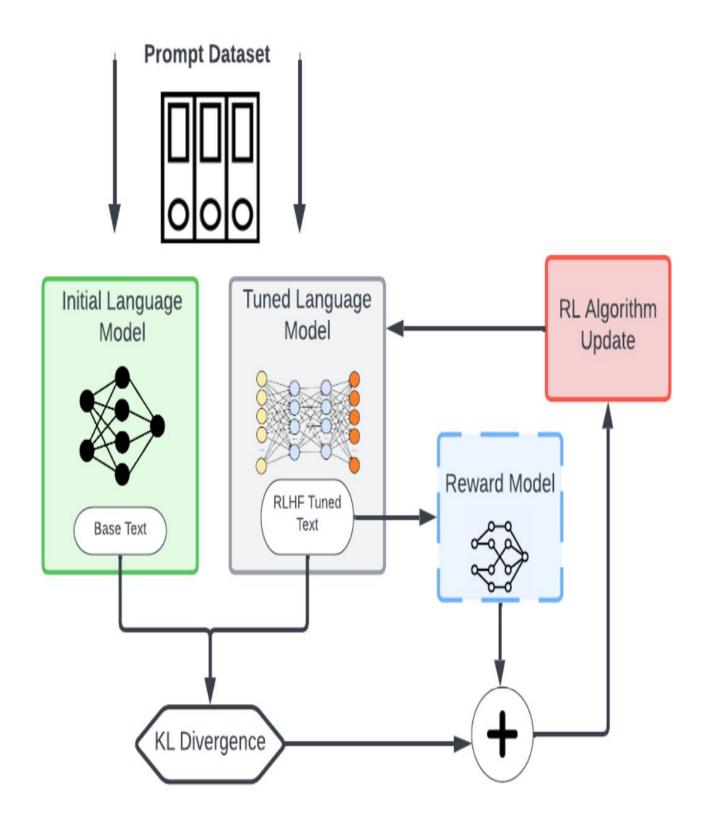


#### Diferenças entre os paradigmas

Aspecto	Supervisionado	Não Supervisionado	Por Reforço (RL)
Precisa de rótulos?	Sim	Não	Não
Aprende com interação?	Não	Não	Sim
Utiliza recompensas?	Não	Não	Sim (inclusive atrasadas)
Objetivo principal	Prever saída correta	Descobrir estrutura	Maximizar recompensa total
Lida com decisões sequenciais?	Parcialmente	Não	Sim



#### Aplicações - LLMs



Modelo de recompensa: Representa a preferência de usuários

**LLM** é treinado baseado no feedback humano das respostas geradas

ChatGPT: Modelo foi treinado utilizando essa técnica





Competição promovida pela AWS: Carrinhos autônomos precisam percorrer uma pista de corrida o mais rápido possível

Navegação autônoma: Direção e Velocidade são controlados pelo modelo de RL

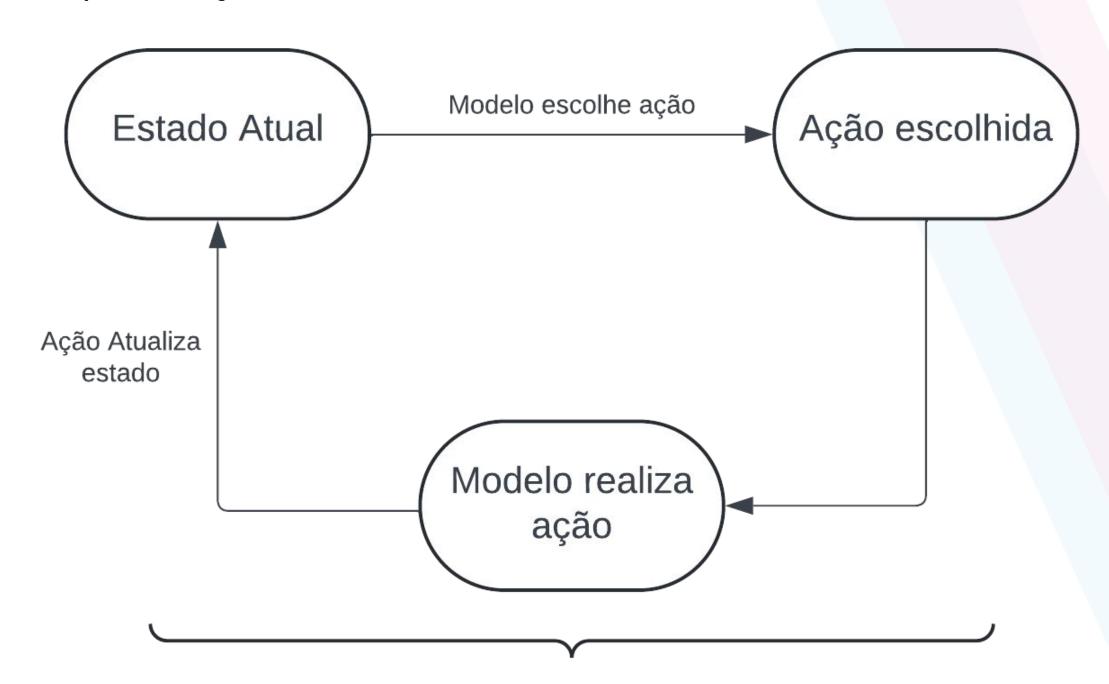
Visão Computacional: O estado do modelo em determinado momento é capturado por uma câmera







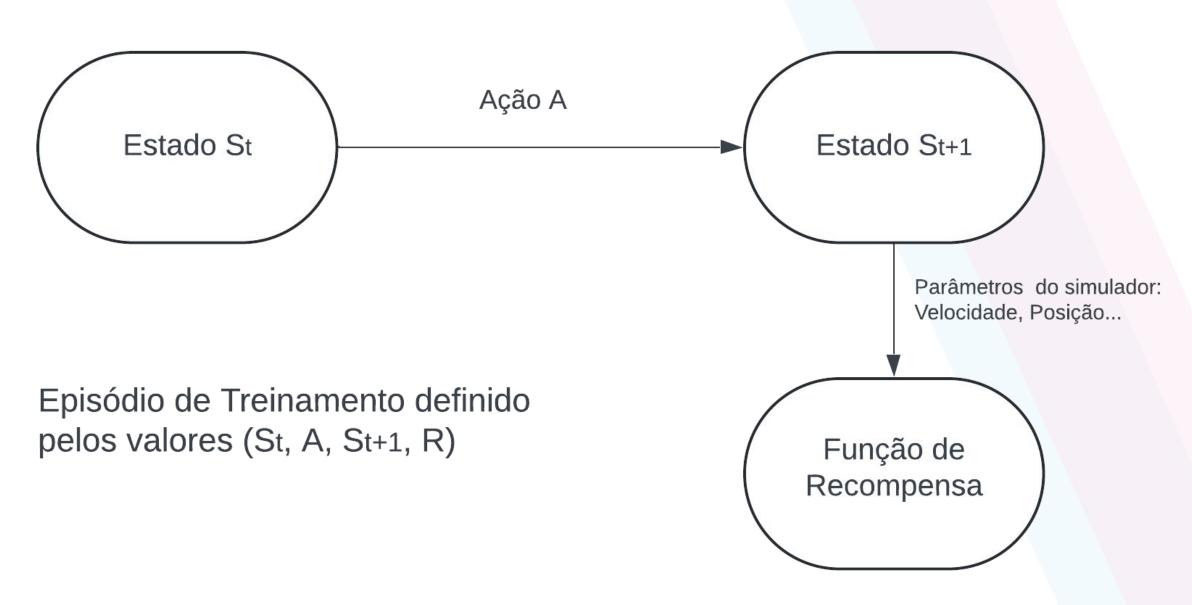
Loop Execução



Dados treinamento: Estado atual, recompensa, ação e próximo estado



Treinamento



Recompensa R do estado St+1





- © data.icmc
- /c/DataICMC
- 7 /icmc-data
- V data.icmc.usp.br

obrigado!