Lab3 Report

Proximal Policy Optimization

Student ID: 313554044

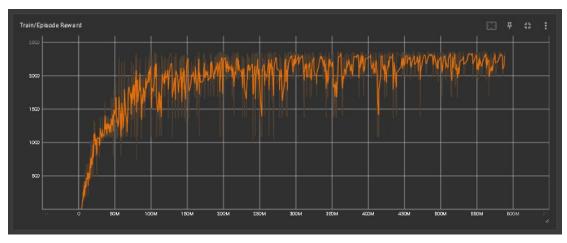
Student Name: 黃梓誠

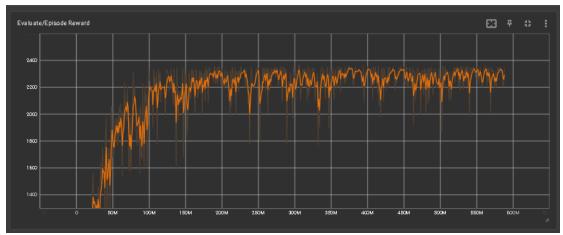
NYCU Reinforcement Learning Fall 2024

Date Submitted: November 10, 2024

Screenshot of Tensorboard training curve and testing results on PPO.

E.g. Training curve:





Testing results (5 games

```
Evaluating...

episode 1 reward: 2356.0

episode 2 reward: 2319.0

episode 3 reward: 2361.0

average score: 2345.333333333335
```

- Answer the questions (bonus) (20%)
- 1. PPO is an on-policy or an off-policy algorithm? Why? (5%)

PPO 是一種 On-Policy 演算法。這是因為 PPO 在更新策略時,直接使用當前策略所收集的經驗數據。它依賴於最新的策略來生成行為,並根據這些行為與環境互動的 trajectory 來更新 network。因此,PPO 的學習過程依賴於與當前策略一致的數據,故為 on-policy 演算法。

2. Explain how PPO ensures that policy updates at each step are not too large to avoid destabilization. (5%)

PPO 通過引入 clipping 機制來限制策略更新的幅度,從而避免策略變動過大而導致不穩定。

具體來說,PPO 的目標函數包含一個 ratio 來衡量新舊策略的變化。通過對這個 ratio 應用 clipping,可以防止 policy ratio: $r_t(\theta)$ 偏離 1 過多(即過大或過小),將其限制在 $[1-\epsilon,1+\epsilon]$ 範圍內。如果 $r_t(\theta)$ 超出這個範圍,目標函數會使用 clipping 後的值。這種方法有效地控制了每次更新的步伐,防止策略劇烈變動,從而維持學習的穩定性。

- 2. Why is GAE-lambda used to estimate advantages in PPO instead of just one-step advantages? How does it contribute to improving the policy learning process? (5%)
- 3. PPO 使用 GAE- λ 來估計 advantages 比僅使用 one-step advantages 具有更好的效果。因為使用 one-step advantages 雖然可以減少 variance,但也讓整體 Bias 較高。GAE- λ 結合了 multi-step advantages 估計,透過引入一個折扣因子 λ ,平衡了 Bias 與 variance,捕捉更長期的依賴關係。使得使用 GAE- λ 能提供更準確和穩定的優勢估計,從而提升 PPO 的策略學習效率和性能。
- 4. Please explain what the lambda parameter represents in GAE-lambda, and how adjusting the lambda parameter affects the training process and performance of PPO? (5%)

在 GAE- λ 中, λ 是一個介於 0 和 1 之間的參數,用來調整在當前 step ι 往前看 Gt 到 G t+n 所佔的權重比例。具體來說, λ 決定了在計算 advantages 時,未來回報的影響範圍:

- λ 接近 **1**: 有助於捕捉更長期的依賴關係,從而減少偏差,但可能增加方 差。可能提升策略的穩健性和最終性能,但也可能導致訓練過程中方差增大,學習不穩定。

- λ 接近 0:主要依賴於 one-step reward,使 advantages 估計更加穩定,訓練過程中 variance 較小,但可能無法充分利用長期回報的信息(增加 Bias),限制了策略的表現。