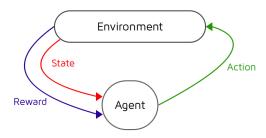
# Нижние границы на regret в обучении с подкреплением

Сергей Володин

ΝΤΦΜ

## Обучение с подкреплением

## Агент взаимодействует со средой:



## Определения

### Definition

(Марковский процесс принятия решений) ММПР — это кортеж  $(\mathcal{S},\mathcal{A},R,P)$ , где

- $oldsymbol{0}$   $\mathcal{S} = \{1, ..., \mathcal{S}\}$  множество состояний среды
- ②  $\mathcal{A} = \{1,...,A\}$  множество действий, доступных агенту
- $oldsymbol{\circ}$  R(s,a) функция награды. Для данных  $s\in\mathcal{S}$  и  $a\in\mathcal{A}$  случайная величина  $R(s,a)\in[0,1]$  награда за действие
- P(s,a) функция переходов. Для данных  $s\in\mathcal{S}$  и  $a\in\mathcal{A}$  случайная величина  $P(s,a)\in\mathcal{S}$  новое состояние среды

#### Definition

(Взаимодействие агента со средой)

Имеется ММПР (S, A, R, P). Вводится время  $t \in \mathbb{N}$ . Для каждого момента времени **??**:

 $oldsymbol{0}$  Агент получает состояние  $s_t \in \mathcal{S}$