Homework 3

Name: 方嘉聪 ID: 2200017849

Problem 1. 在强化学习的模型中, 我们使用 s_t 表示 t 时刻的状态, p 为转移概率, r 为 reward function, γ 为折扣因子. 算子 T 可以将一个 value function 转化为新的 value function. 定义

$$T(V)(s) := \max_{a \in A_s} \left[r(s, a) + \gamma \sum_{s' \in S} p(s'|s, a)V(s') \right].$$

 V^{π} 表示 policy π 对应的 value function:

$$V^{\pi}(s_t) = \sum_{t'=t}^{\infty} \mathbb{E}_{p,\pi}[\gamma^{t'-t} r(s_{t'}, a_{t'}) | s_t].$$

最优 policy $\pi^* := \operatorname{argmax}_{\pi} \mathbb{E}_{s_1}[V^{\pi}(s_1)]$. 记 $V^* := V^{\pi^*}$.

求证: $V^* = T(V^*)$, 即最优 policy 对应的 value function V^* 为 Bellman optimality operator T 的不动点.

Solution. 注意到 V^{π} 满足 Bellman expectation equation, 即

$$V^{\pi}(s) = \mathbb{E}_{a \sim \pi} \left[r(s, a) + \gamma \sum_{s' \in S} p(s'|s, a) V^{\pi}(s') \right].$$

而在最优策略 π^* 下, 对应的 value function V^* 满足 Bellman optimality equation, 即

$$V^* = V^{\pi^*} = \max_{a} \left[r(s, a) + \gamma \sum_{s' \in S} p(s'|s, a) V^*(s') \right].$$

因此有 $V^* = T(V^*)$. 从而 V^* 是 Bellman optimality operator T 的不动点. 更严格的数学证明如下:

注:事实上,我们还可以证明这一不动点是唯一的.

定义空间中的距离函数为 $d(V_1, V_2) = ||V_1 - V_2||_{\infty}$. 在课上我们已经证明了如下引理:

Lemma 1. T is contraction mapping with respect to the infinity norm $\|\cdot\|_{\infty}$, i.e., for any $V_1, V_2 \in \mathbb{R}^{|S|}$, we have

$$||T(V_1) - T(V_2)||_{\infty} \le \gamma ||V_1 - V_2||_{\infty}.$$

先证明序列 $\{T^n(V)\} \to V^*, n \to \infty$. 记 $d(\cdot) = \|\cdot\|_{\infty}$. 利用范数的三角不等式, 我们有

$$\begin{split} d(T^n(V),T^m(V)) & \leq d(T^n(V),T^{n+1}(V)) + d(T^{n+1}(V),T^{m+1}(V)) + d(T^m(V),T^{m+1}(V)) \\ & \text{(由引理)} & \leq d(T^n(V),T^{n+1}(V)) + \gamma d(T^n(V),T^m(V)) + d(T^m(V),T^{m+1}(V)) \end{split}$$

那么有

$$\begin{split} d(T^n(V),T^m(V)) &\leq \frac{d(T^n(V),T^{n+1}(V)) + d(T^m(V),T^{m+1}(V))}{1-\gamma} \\ (由引理) &\leq \frac{\gamma^n d(T(V),V) + \gamma^m d(T(V),V)}{1-\gamma} \\ &= \frac{\gamma^n + \gamma^m}{1-\gamma} d(T(V),V). \end{split}$$

考虑 $\gamma \in (0,1)$, 当 $n,m \to \infty$ 时,有 $d(T^n(V),T^m(V)) \to 0$,即序列 $\{T^n(V)\}$ 是 Cauchy 序列,从而收敛到某个唯一的极限,记为

$$V_{\text{opt}} := \lim_{n \to \infty} T^n(V). \implies V_{\text{opt}} = T(V_{\text{opt}}) = \max_{a} \left[r(s, a) + \gamma \sum_{s' \in S} p(s'|s, a) V_{\text{opt}}(s') \right].$$

下面我们来证明 $V_{\text{opt}} = V^*$. 注意 $V^*(s) = \max_{\pi} V^{\pi}(s)$. 记

$$T_{\pi}(V)(s) := \mathbb{E}_{a \sim \pi} \left[r(s, a) + \gamma \sum_{s' \in S} p(s'|s, a) V(s') \right].$$

1. 首先证明 $V^* \geq V_{\text{opt}}$. 对于任意 value function V 和 policy π , 有

$$\begin{split} d(V_{\pi},V) &= \lim_{n \to \infty} d(T_{\pi}^{n}(V),V) \\ &\leq \sum_{r=1}^{\infty} d(T_{\pi}^{r}(V),T_{\pi}^{r-1}(V)), \quad ($$
由三角不等式) \\ &\leq \sum_{r=1}^{\infty} \gamma^{r-1} d(T_{\pi}(V),V) \\ &= \frac{d(T_{\pi}(V),V)}{1-\gamma}. \end{split}

这里 $d(u,v) = ||u-v||_{\infty} = \sup_{s} |u(s) - v(s)|.$

那么令 $V = V_{\text{opt}}$. 且对于任意 $\varepsilon > 0$, 取 $\pi = \pi_{\varepsilon}$ 使得

$$T_{\pi_{\varepsilon}}(V_{\text{opt}})(s) = \mathbb{E}_{a \sim \pi_{\varepsilon}} \left[r(s, a) + \gamma \sum_{s' \in S} p(s'|s, a) V_{\text{opt}}(s') \right]$$

$$\geq \max_{a} \left[r(s, a) + \gamma \sum_{s' \in S} p(s'|s, a) V_{\text{opt}}(s') \right] - \varepsilon (1 - \gamma)$$

$$= V_{\text{opt}}(s) - \varepsilon (1 - \gamma).$$

$$\implies V_{\text{opt}}(s) - T_{\pi_{\varepsilon}}(V_{\text{opt}})(s) \leq \varepsilon (1 - \gamma).$$

那么有 $d(V_{\pi_{\varepsilon}}, V_{\text{opt}}) \leq \varepsilon \implies V_{\pi_{\varepsilon}} \geq V_{\text{opt}} - \varepsilon$. 由 ε 的任意性, 有 $V^* \geq V_{\text{opt}}$.

2. 其次证明 $V^* \leq V_{\text{opt}}$. 这里我们需要用到 T_{π} 的单调性, 即对于任意两个 value function V_1, V_2 且 $V_1 \leq V_2$, 有 $T_{\pi}(V_1) \leq T_{\pi}(V_2)$, $\forall \pi$. 由定义可知, 对于任意 policy π , 有

$$T_{\pi}(V_{\mathrm{opt}}) \leq T(V_{\mathrm{opt}}) \implies T_{\pi}^{n}(V_{\mathrm{opt}}) \leq T_{\pi}^{n-1}(V_{\mathrm{opt}}) \leq \cdots \leq T_{\pi}(V_{\mathrm{opt}}) \leq T(V_{\mathrm{opt}}).$$

这里重复使用 n 次 T_{π} 的单调性. 由 T_{π} 类似的 contraction mapping 性质, 可以证明

$$\lim_{n\to\infty} T_{\pi}^n(V_{\text{opt}}) \to V_{\pi}$$

那么对于任意 π , 有 $V_{\pi} \leq V_{\text{opt}}$. 故 $V^* \leq V_{\text{opt}}$.

综上, $V^* = V_{\text{opt}}$. 从而 V^* 是 Bellman optimality operator T 的唯一不动点.

 \triangleleft