Travaux dirigés d' Apprentissage Par renforcement

Université Paris-Saclay

Joon Kwon

lundi 25 novembre 2024



EXERCICE 1 (Bornes d'erreur et critère d'arrêt). — Soit π une politique stationnaire, $v \in \mathbb{R}^{\mathscr{S}}$ et $q \in \mathbb{R}^{\mathscr{S} \times \mathscr{A}}$.

1) Montrer que:

$$\begin{split} \text{(i)} & \left\|v-v_{\pi}\right\|_{\infty} \leqslant \frac{\left\|v-\mathrm{B}_{\pi}v\right\|_{\infty}}{1-\gamma}, \\ \text{(ii)} & \left\|q-q_{\pi}\right\|_{\infty} \leqslant \frac{\left\|q-\mathrm{B}_{\pi}q\right\|_{\infty}}{1-\gamma}, \\ \text{(iv)} & \left\|q-q_{*}\right\|_{\infty} \leqslant \frac{\left\|q-\mathrm{B}_{*}q\right\|_{\infty}}{1-\gamma}. \end{split}$$

- 2) Soit $\epsilon > 0$. En déduire un critère d'arrêt pour les itération valeur qui nous assure d'avoir une solution approchée à moins d' ϵ (en norme $\|\cdot\|_{\infty}$).
- 3) Montrer qu'une itération valeur donne nécessairement une politique optimale au bout d'un nombre fini d'itérations.

EXERCICE 2 (Convergence en temps fini de l'itération de politiques). — Montrer qu'une itération de politiques donne une politique optimale au bout d'un nombre fini d'itérations.

Exercice 3 (Amélioration gloutonne par rapport à plusieurs politiques). — Soit π_1, \dots, π_M des politiques stationnaires, et

$$\pi \in \Pi_{\underline{g}} \left[\max_{1 \leqslant m \leqslant M} v_{\pi_m} \right].$$

Montrer que

$$v_{\pi} \geqslant \max_{1 \leqslant m \leqslant M} v_{\pi_m}, \qquad \text{ et } \qquad q_{\pi} \geqslant \max_{1 \leqslant m \leqslant M} q_{\pi_m}.$$

