Einführung in die Künstliche Intelligenz





7. Übungsblatt (16.02.2011)

Aufgabe 1 Reinforcement Learning

Ein Agent bewegt sich in einer einfachen deterministischen Welt, die wie folgt angeordnet ist:



Der Agent kann sich jeweils ein Feld nach unten, oben, links, oder rechts bewegen, falls dort ein Feld ist. Ein Schritt verursacht keine Kosten. Wenn der Agent im Feld f landet, erhält er einen Reward von 1 Punkt und kann sich von dort nicht mehr wegbewegen. Auf allen anderen Feldern erhält er einen Reward von 0 Punkten.

Benutzen sie im Folgenden als Discountfaktor $\gamma = 0.8$.

- a) Formulieren Sie zunächst die Reward-Funktion, d.h. geben Sie für alle möglichen Zustands-Aktions Paare (s, a) die unmittelbare Belohnung r(s, a) an.
- b) Berechnen Sie die Bewertungsfunktion $V^{\pi}(s)$ für alle Zustände s, wobei Policy π wie folgt definiert ist:
 - wenn dies möglich ist, gehe nach oben; ansonsten:
 - wenn dies möglich ist, gehe nach rechts; ansonsten:
 - wenn dies möglich ist, gehe nach unten; ansonsten:

 $\begin{array}{c|cccc} \rightarrow & \rightarrow & \downarrow \\ \uparrow & \uparrow & \end{array}$

- · gehe nach links
- c) Welche Änderung würde PolicyImprovement an der Strategie π aus b) für das Feld e vornehmen ? (Benutzen Sie Teilaufgabe a und b)
- d) Überlegen Sie sich für jedes Feld s, welches ein optimaler Weg zum Ziel wäre. Berechnen Sie damit die optimale Bewertung $V^*(s)$ für dieses Feld. Bestimmen Sie zusätzlich die optimale Q(s,a)-Funktion für alle möglichen Zustands-Aktion Paare (s,a).
- e) Gegeben sei nur die optimale Q-Funktion aus d). Bestimmen bzw. rekonstruieren Sie damit eine optimale Policy.
- f) Versuchen Sie, mittels Q-Learning die Q-Funktion direkt zu lernen, indem Sie den Agenten auf ein zufällig gewähltes Anfangsfeld stellen und die jeweils beste Aktion nach der momentanen Q-Funktion ausführen (bei Gleichheit zufällige Auswahl), die Update Regel anwenden, bis der Agent am Ziel angekommen ist und das ganze bis zur Konvergenz wiederholen. Benutzen Sie als Lernrate $\alpha=1$.
 - Alternativ können Sie sich überlegen, welche Simulationssequenzen hier mit minimaler Anzahl an Updates konvergieren würde.