Aprendizaje por refuerzo

Resumen: métodos tabulares

Antonio Manjavacas Lucas

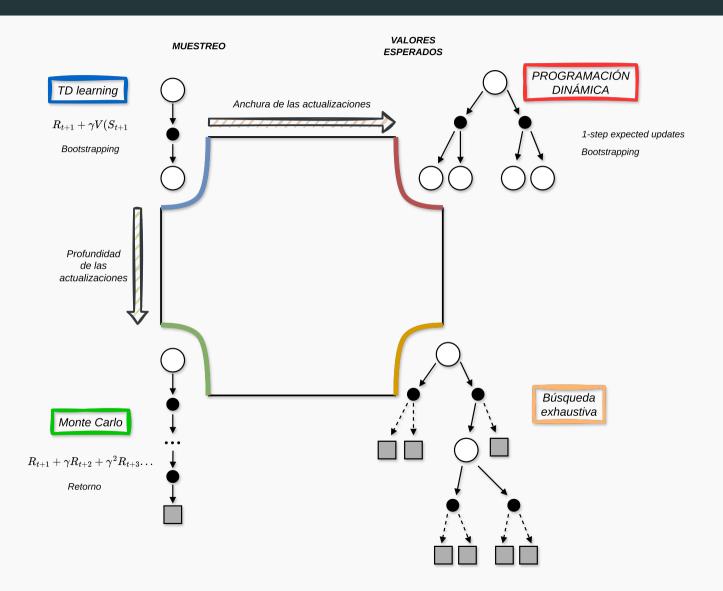
manjavacas@ugr.es

Índice

- 1. Visión general
- 2. Conceptos clave
- 3. Limitaciones

Visión general

Resumen



¿Diferencia entre problemas episódicos y continuados?

¿Diferencia entre problemas episódicos y continuados?

- **Episódicos**: problemas divisibles en episodios con un duración determinada, desde un estado inicial hasta un estado terminal.
- Continuados: no existen estados terminales.

¿Diferencia entre estado y observación?

¿Diferencia entre estado y observación?

- Estado: contiene información completa sobre el estado actual del entorno.
- Observación: contiene la información parcial percibida por el agente. Es un subconjunto de la información contenida en el estado.

Diferencia entre MDP y POMDP.

¿Diferencia entre valor y recompensa?

¿Diferencia entre valor y recompensa?

- Valor: retorno esperado a partir de un estado o par acción-estado.
- Recompensa: valor inmediato percibido al alcanzar un estado o realizar una determinada acción desde un estado.

¿Qué es el retorno?

¿Qué es el retorno?

Retorno: recompensa acumulada al final de un episodio o secuencia de time steps.

¿Diferencia entre exploración y explotación?

¿Diferencia entre exploración y explotación?

- Exploración: elección de acciones subóptimas que pueden conducir a nuevas experiencias/transiciones/recompensas no percibidas.
- Explotación: aplicación de la política (óptima) actual para maximizar una función de recompensa.

¿Diferencia entre predicción y control?

¿Diferencia entre predicción y control?

- Predicción: estimación de las funciones de valor para una política dada. Consiste en evaluar una política.
- Control: encontrar la política óptima que maximice la recompensa acumulada. Implica evaluación y mejora de la política actual.

¿Diferencia entre métodos on-policy y off-policy?

¿Diferencia entre métodos on-policy y off-policy?

- On-policy: la política empleada para generar experiencia y aprender es la misma que se emplea para actuar.
- Off-policy: una política genera experiencia (comportamiento) mientras que otra se emplea para actuar (objetivo).

¿Diferencia entre model-based y model-free?

¿Diferencia entre model-based y model-free?

- *Model-based*: métodos de RL basados en el aprendizaje y/o aprovechamiento de modelos para generar experiencia y *planificar* un comportamiento óptimo.
- *Model-free*: métodos de RL que no requieren un modelo del entorno y **aprenden** directamente a partir de interacción real.

Programación dinámica

- Evaluación de la política.
- Mejora de la política.
- Iteración de la política.
- DP síncrona vs. asíncrona.
- Iteración de la política generalizada (GPI).

Bandits

- Exploración vs. explotación.
- ε-greedy.
- Upper Confidence Bound
- Thompson Sampling
- Actualizaciones incrementales

Planificación

- Dyna-Q
- Dyna-Q+
- MC tree search

Métodos basados en muestreo

- Monte Carlo.
- Inicios de exploración.
- Importance sampling.
- On-policy vs. off-policy.
- TD learning.
- SARSA.
- Q-learning.
- Expected SARSA.
- Métodos n-step.

Métodos tabulares

Los métodos vistos hasta el momento se denominan tabulares debido a la forma en que almacenan y gestionan la información.

Por ejemplo, en el caso de las **políticas**, estas pueden representarse como una **tabla** que relaciona estados y acciones, o estados, acciones y valores.

• Ej. Q-table.

Asumimos que el número de estados y acciones es discreto y limitado, por lo que su gestión es computacionalmente viable.

? ¿Pero qué ocurre si el espacio de estados / acciones es infinito?

? ¿Pero qué ocurre si el espacio de estados / acciones es infinito?

... o lo suficientemente grande como para ser inabarcable por los métodos vistos 🗐



? ¿Pero qué ocurre si el espacio de estados / acciones es infinito?

... o lo suficientemente grande como para ser inabarcable por los métodos vistos 🗐

¡Lo veremos en la siguiente parte! 🔅 😜

Aprendizaje por refuerzo

Resumen: métodos tabulares

Antonio Manjavacas Lucas

manjavacas@ugr.es