

Approximate Dynamic Programming

1. Approximate Value Iteration

考虑对bellman最优方程：

$$\mathcal{T}V_k = \arg \max_a \mathbb{E}[r + \gamma V_k],$$

当我们使用函数近似时，更新后的价值 \hat{V}_{k+1} 未必完全等于 $\mathcal{T}V_k$ ，即存在误差 $\epsilon_{k+1} = \hat{V}_{k+1} - \mathcal{T}V_k$ ，误差会随着更新逐轮累计，导致学到的 \hat{V} 偏离 V^* ：

$$\begin{aligned} \|\hat{V}_k - V^*\|_\infty &= \|\mathcal{T}V_{k-1} + \epsilon_k - \mathcal{T}V^*\|_\infty \\ &\leq \gamma \|\hat{V}_{k-1} - V^*\|_\infty + \|\epsilon_k\|_\infty \\ &\leq \gamma^k \|V_0 - V^*\|_\infty + \sum_{i=1}^k \gamma^{k-i} \|\epsilon_i\|_\infty. \end{aligned}$$

若 $\sup_k \|\epsilon_k\|_\infty \leq \epsilon$ ，那么有：

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \|\hat{V}_k - V^*\|_\infty = \frac{\epsilon}{1 - \gamma}. \quad (1)$$

接下来我们考虑的问题是，给定价值估计 \hat{V} 和最优价值 V^* 的误差 $\|\hat{V} - V^*\|_\infty$ ，那么基于 \hat{V} 导出的贪心策略 π 的价值 V^π 和 V^* 的差距有多大？

$$\begin{aligned} \|V^* - V^\pi\|_\infty &\leq \|V^* - \mathcal{T}^\pi \hat{V}\|_\infty + \|\mathcal{T}^\pi \hat{V} - \mathcal{T}^\pi V^\pi\|_\infty \\ &\leq \|\mathcal{T}V^* - \mathcal{T}\hat{V}\|_\infty + \gamma \|\hat{V} - V^\pi\|_\infty \\ &\leq \gamma \|V^* - \hat{V}\|_\infty + \gamma \left(\|\hat{V} - V^*\|_\infty + \|V^* - V^\pi\|_\infty \right) \quad (2) \\ &\leq \frac{2\gamma}{1 - \gamma} \|V^* - \hat{V}\|_\infty. \end{aligned}$$

将(1)和(2)式合并在一起可得，当使用approximate value iteration时，得到的策略 π 的价值和最优价值的差距为：

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \|V^{\pi_k} - V^*\|_{\infty} \leq \frac{2\gamma}{1-\gamma} \epsilon^2. \quad (3)$$