Intrinsically Motivated Reinforcement Learning

T Sudhamsh Goutham Nitish Srivastava

CS 365: Artificial Intelligence Department of Computer Science and Engineering, IIT Kanpur

March 8, 2010

- 4 同 6 4 日 6 4 日 6

Reinforcement Learning Intrinsic Motivation

Outline

- Reinforcement Learning
- Intrinsic Motivation
- Experiment Playroom
- Methodology

- 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □

æ

Reinforcement Learning

- A class of ML algorithms
- Learns how to act given an observation of the world
- Action changes the environment
- Feedback in terms of Rewards
- Maximize a long-term Reward

Reinforcement Learning Intrinsic Motivation

Reinforcement Learning

- Formulated as Markov Decision Processes
- Related to Dynamic Programming Algorithms

(1) マン・ション・

æ

Intrinsic Motivation

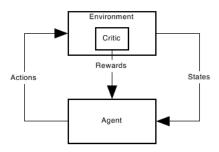
- For its own sake
- Not as steps of a bigger problem
- No external reward Doing for the sake of happiness or intrinsic enjoyment.
- Act, Play, Explore for development of broad competence

・ 同 ト ・ ヨ ト ・ ヨ ト

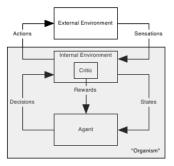
Reinforcement Learning Intrinsic Motivation

Intrinsically Motivated Reinforcement Learning

Standard RL view



Intrinsically Motivated RL view



・ロン ・回と ・ヨン ・ヨン

Э

Experiment - Playroom

A grid with different objects



- light switch
- ball
- bell
- movable buttons
- toy that can make sounds

- 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 回 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □ 2 - 4 □

æ

Agent Description

Agent has:

- Eye
- Hand
- Visual Marker

Agent can:

- Move eye to hand
- Move eye to marker
- Move eye to random object
- move hand to eye
- move hand to marker
- move marker to eye
- move marker to hand
- if both hand and eye are on same object: use the object

Modeling intrinsic reward

- Modeling novelty response of dopamine neurons
- Intrinsic reward for salient event proportional to the error in its prediction according to the learned option model for that event
- The intrinsic reward is used to update the value function the agent is using to determine its behavior in the playroom.
- Agent tries to repeatedly achieve the salient event. RL improves both
 - policy for achieving the event
 - option-model that predicts the event
- As option policy and option model improve, the intrinsic reward diminishes and the agent gets "bored with the associated salient event and moves on.

イロト イポト イヨト イヨト

References

- Intrinsically Motivated Reinforcement Learning by Satinder Singh, Andrew G. Barto and Nuttapong Chentanez. Proceedings of Advances in Neural Information Processing Systems (NIPS), 2005.
- Intrinsically Motivated Learning of Hierarchical Collections of Skills by Andrew G. Barto, Satinder Singh, and Nuttapong Chentanez. Proceedings of International Conference on Developmental Learning (ICDL), 2004.
- Emotion-Driven Reinforcement Learning, Marinier, R. and Laird, J. E. CogSci 2008
- Simple Algorithmic Theory of Subjective Beauty, Novelty, Surprise, Interestingness, Attention, Curiosity, Creativity, Art, Science, Music, Jokes. J. Schmidhuber. Journal of SICE, 48(1):21-32, 2009.

イロト イポト イヨト イヨト