

# 単体ロボットにおける HMARL を用いた行動学習 -TD 誤差に応じた興味度の更新による学習性能の向上-

松嶋龍文 (Tatsufumi Matsushima)

February 2019

- ヘテロジニアス MARL においてエージェントの学習進度に偏りがある問題に着目
- エージェント切り替え指標である興味度を TD 誤差に応じて更新
- 複数のエージェントの学習を利用した試行錯誤により，学習性能の向上を実現

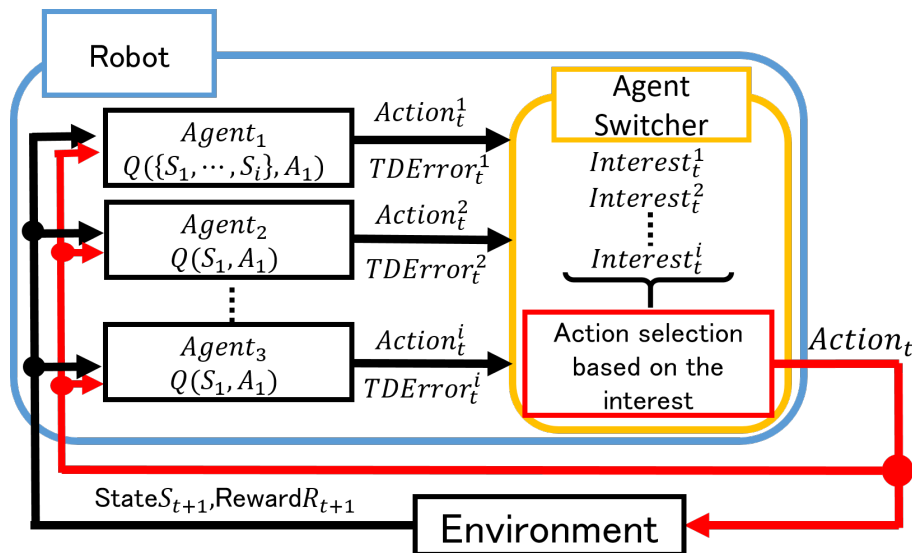


Fig.1 System Conceptual Diagram

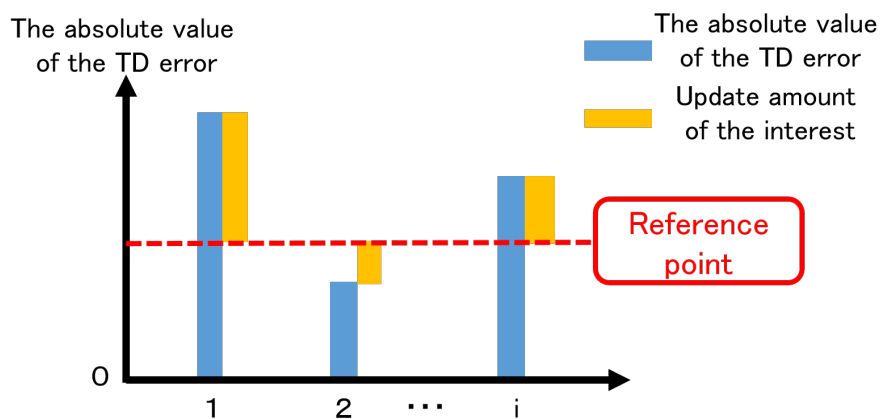


Fig.2 The Image of update amount of the interest