

# ヘテロエージェント群による単体ロボットにおける行動学習-好奇心・学習・制御エージェント間の協調による耐故障性の向上-

井上昂浩 (Takahiro Inoue)

February 2019

- HMARL システムに対して耐故障能力を向上させる設計方法を提案
- 直列システムを役割ごと (好奇心・学習・制御エージェント) にモジュール分割した耐故障性の実現
- エージェントごとの独立性・自律分散性を向上し、一部が故障後も動作可能

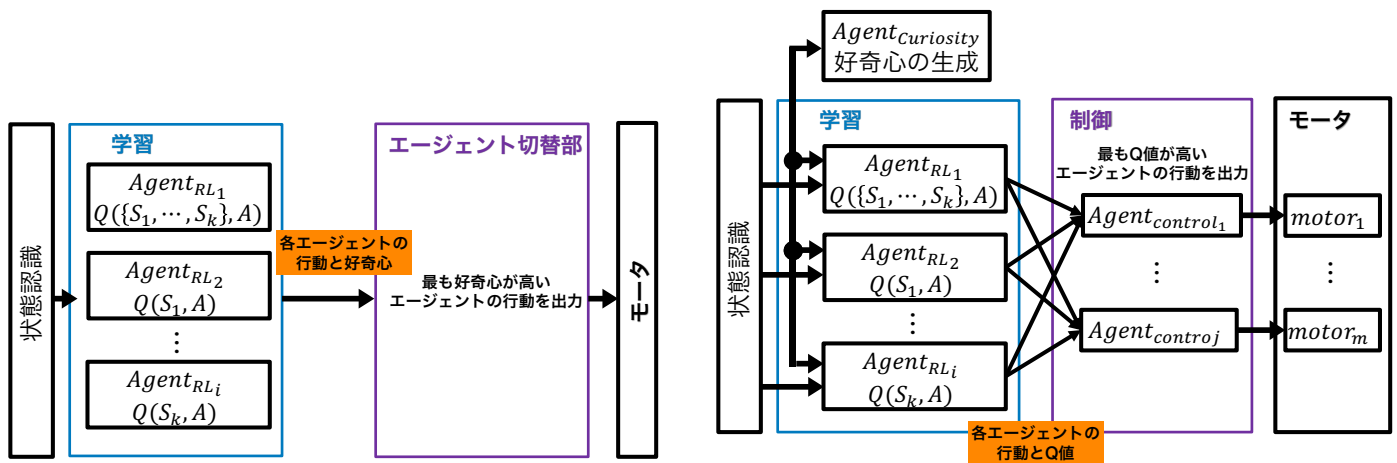


Fig.1 従来のシステム

Fig.2 役割ごとにモジュール化し独立性・分散性を向上させたシステム