

# 反復合議型 MARL による単体ロボットの 行動学習

-学習空間の切り替えによる学習の効率化-

千葉秀平 (Shuheichiba)

February 2016

- $Q_i(\{s^i, b^i\}, a^i)$  と  $Q_i(s^i, a^i)$  を並行して学習
- 行動選択時に用いる学習空間を切り替え
- 現状態を経験済の場合は反復合議, そうでない場合は  $Q_i(s^i, a^i)$  を用いて行動選択

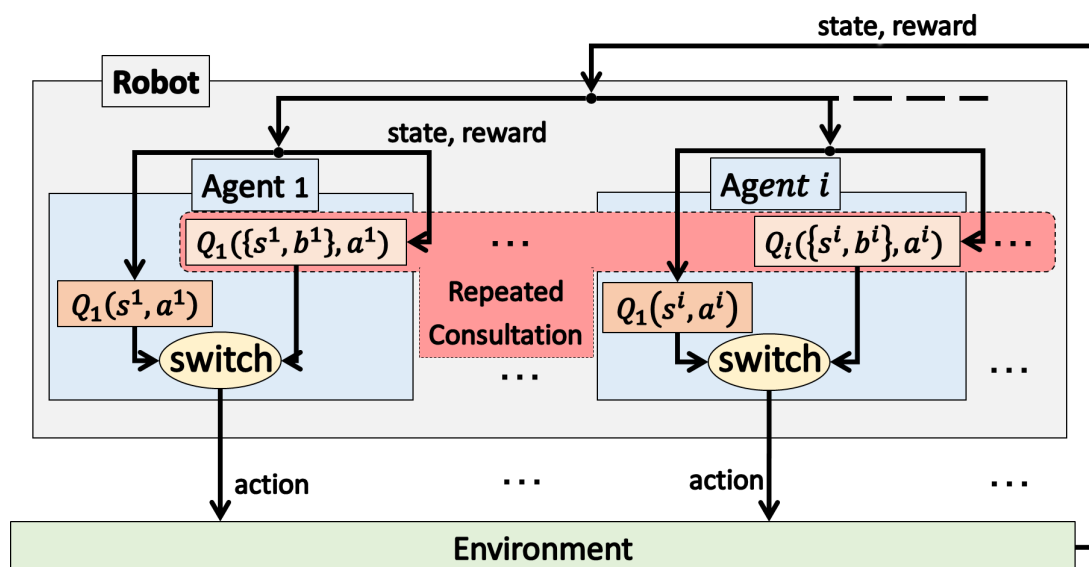


図 1 System Summary