

報酬を用いた NN の学習法の提案

ロボットアームに対する行動学習

川村 一貴 (Kawamura Kazuki)

February 2015

- 強化信号 (報酬) を基に NN に行動学習させることが出来るかを検証
- 学習することが出来たが, 行動数が安定しないという問題を発見
- 分散のとり方等を改良することによる解決法を提案

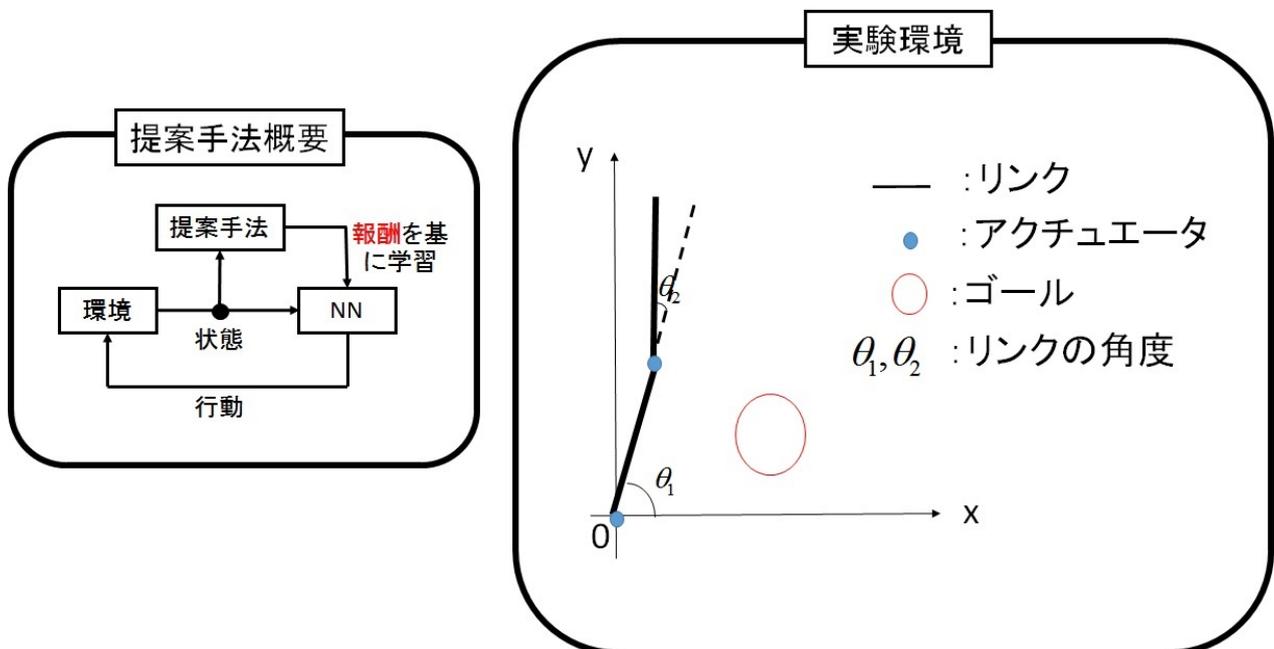


図 1 Learning of NN by reward