

MARL を用いた単体ロボットの行動学習

-エージェントの融合・分離による協調システムの実現-

櫻庭康平 (Kouhei Sakuraba)

February 2018

- MARL において組み合わせが無数に有るため、組み合わせ方によっては局所解を得る問題点に着目
- 考えうる全ての組み合わせから、一意に決まる組み合わせの行動群を実行動として反映
- 従来の MARL と比べて行動数が大幅に削減され、最適解に近いものを学習できたと考察

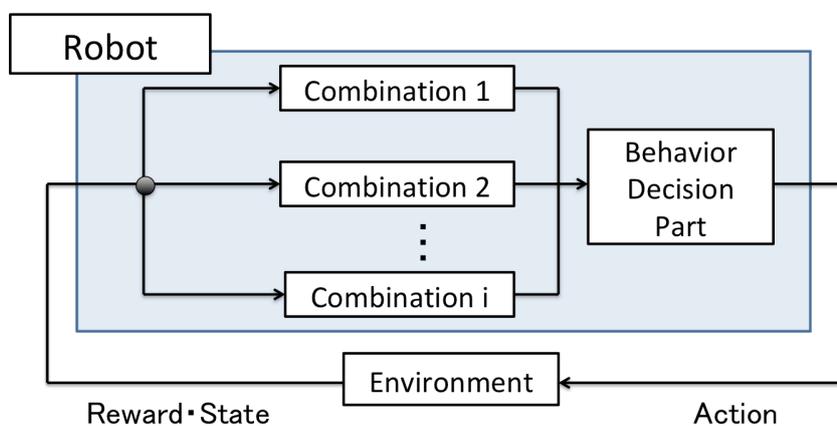


図 1 Overview of proposed method

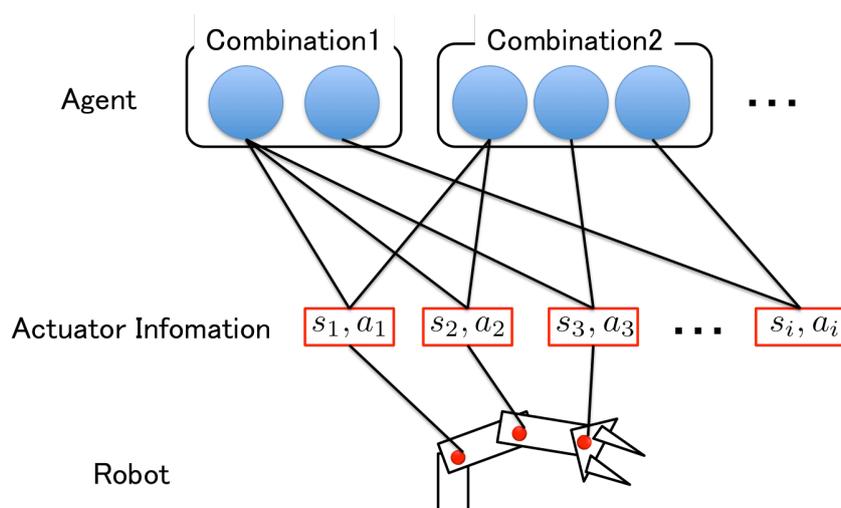


図 2 Outline drawing of combination