

反復合議型 MARL による単体ロボットの 行動学習

-環境変化への適応に向けた反復合議中断の実現-

高田陽 (Yoh Takada)

February 2016

- 反復合議型 MARL に設定した時間での意思決定を導入
- 反復合議を中断しその時点での仮想行動を行動として出力
- 設定した時間に合わせた意思決定は実現したが学習した行動数は増加

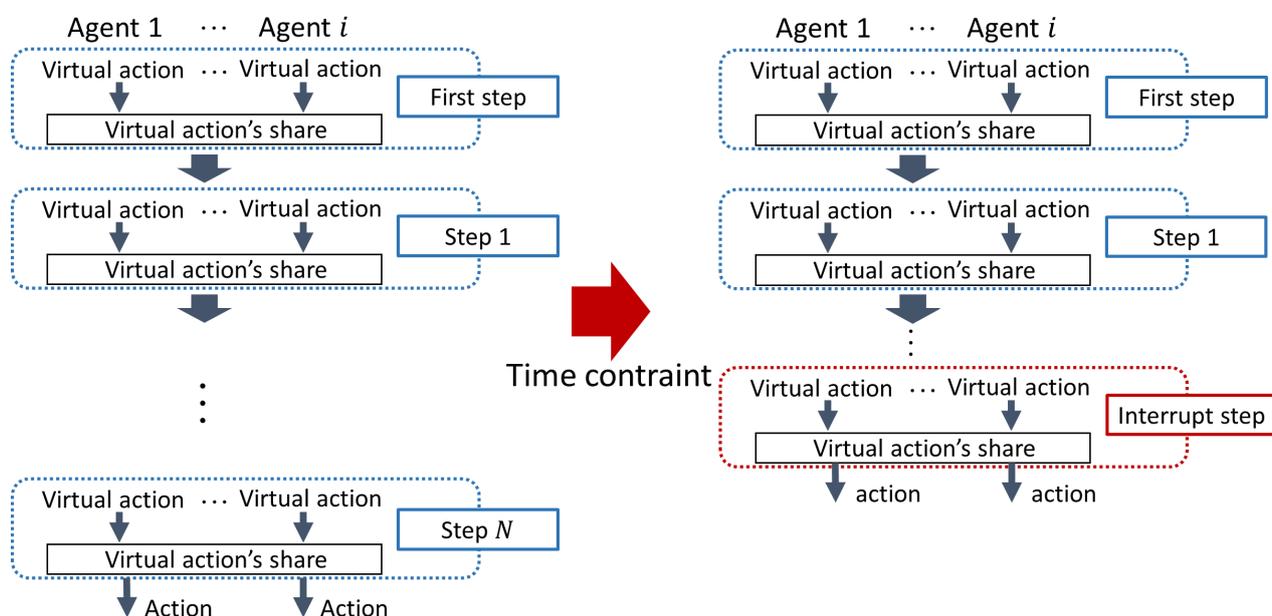


図 1 Interruption of repeated consultation