

単体ロボットにおける行動学習 -効率的な試行錯誤を目指した ヘテロジニアス MARL システムの実現-

井上昂浩 (Takahiro Inoue)

February 2018

- 異なる学習空間を持った複数エージェントの行動を共有して学習するヘテロジニアス MARL システムを提案
- 複数エージェントの行動出力を切替える指標として興味度を導入
- 並行して学習するエージェントを切替えることで効率的な試行錯誤を実現

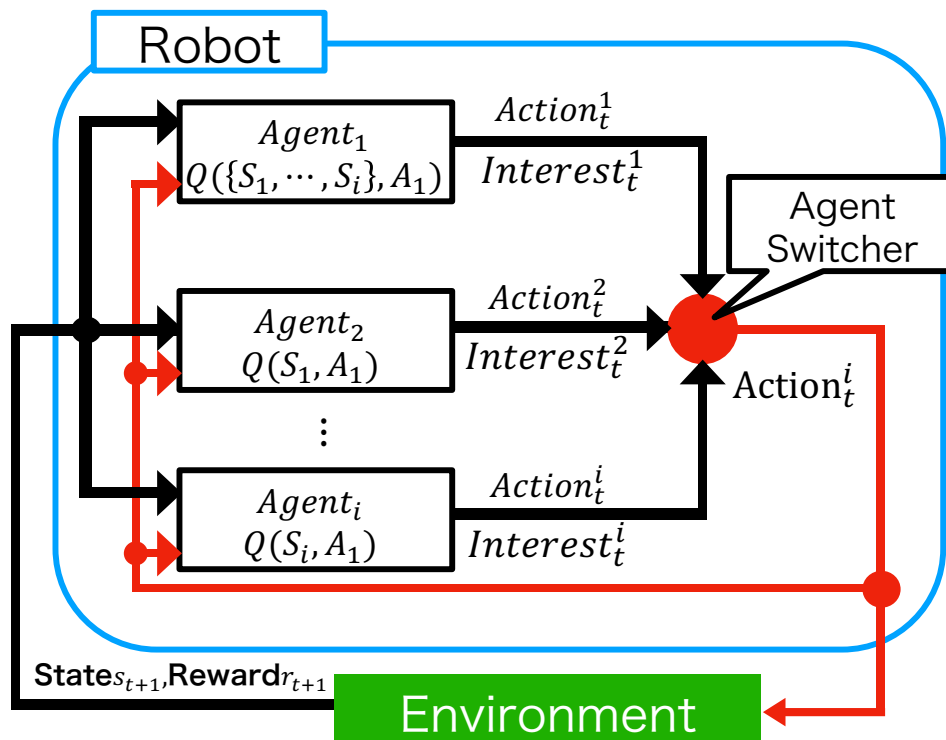


Fig.1 System Conceptual Diagram