

# 反復合議型 MARL を用いた単体ロボットの行動学習

## -非同期的な意思決定による耐故障性の実現-

高田陽 (Yoh Takada)

February 2018

- 反復合議型 MARL が協調動作のため故障・通信の遅れに弱い点に着目
- 個々のエージェントのタイミングによる協調行動選択を提案
- 実現のため受付時間  $ct_i$  を用いて仮想行動の共有に時間制限を設定

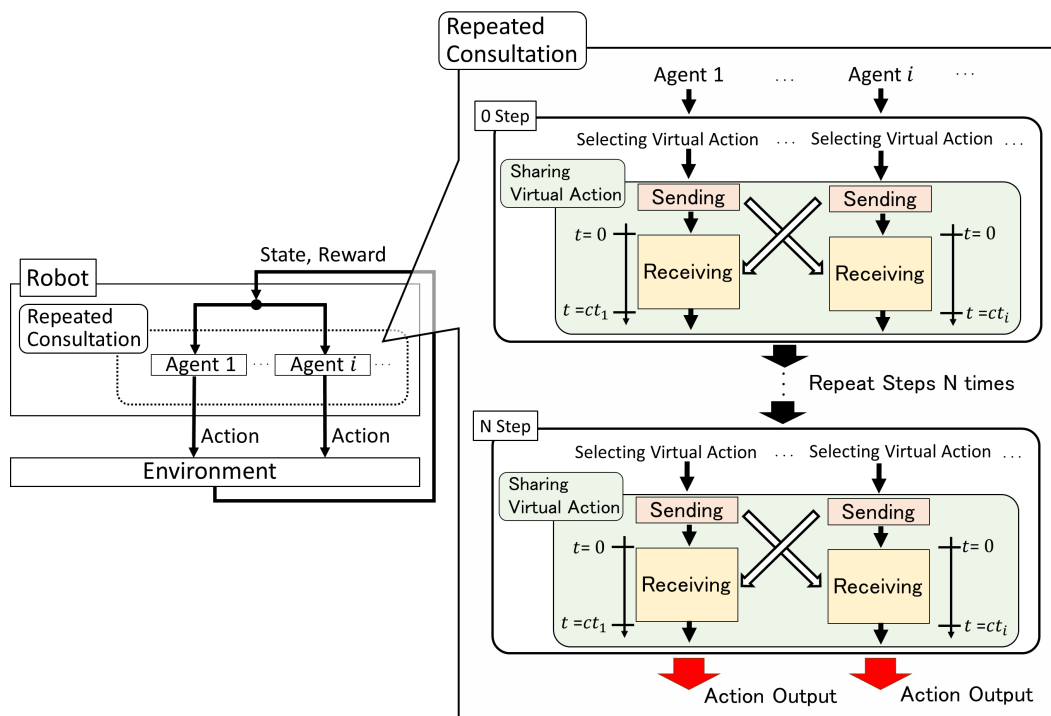


図 1 Overview of RCMARL using Asynchronous Decision-Making