

MARL による単体ロボットにおける行動学習 -幾何的拘束に起因した疑似学習空間の形成による 学習性能の向上-

井上昂浩 (Takahiro Inoue)

February 2020

- MARL において幾何的拘束を引き起こす状態行動により学習時間が増加する問題に着目
- エージェントの持つ学習空間から幾何的拘束を引き起こす行動を削除した疑似学習空間を形成
- 疑似学習空間を利用した行動選択により学習に要する経験数の削減を実現

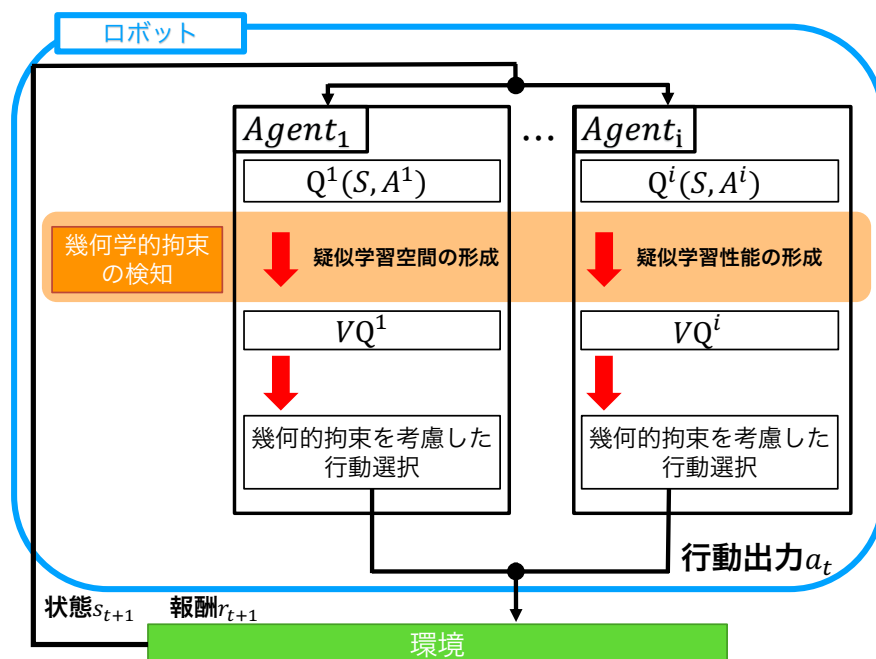


Fig.1 システムの概念図