

# 単体ロボットにおける分散型深層強化学習を用いた行動学習 -学習進度に基づく確率的なエージェント選択による効率的探索-

松嶋龍文 (Tatsufumi Matsushima)

February 2020

- ヘテロジニアス MARL システムが離散的環境のみに対応している問題に着目
- 深層強化学習を用いた HMARL システムによる連続状態への適応を実現
- 連続状態においても HMARL システムを用いた効率的探索が可能

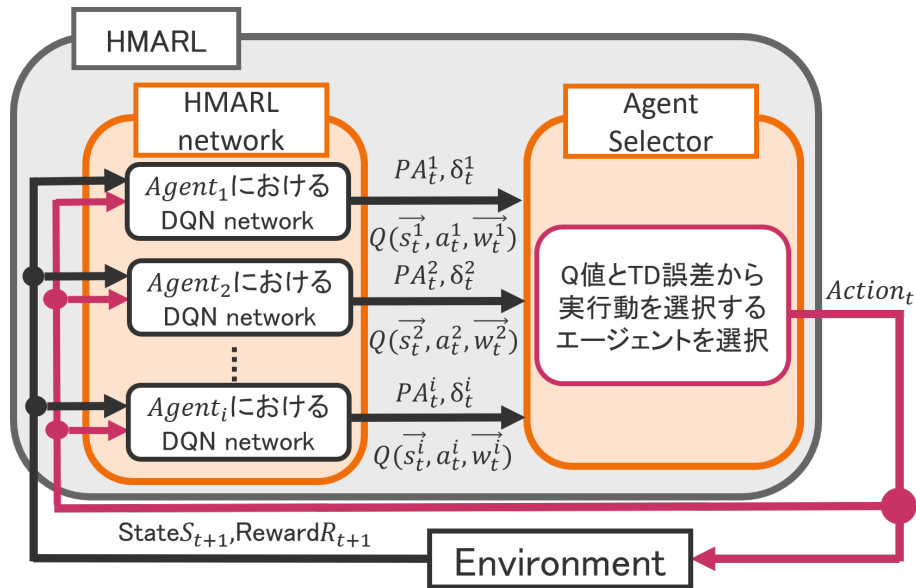


Fig.1 System Conceptual Diagram

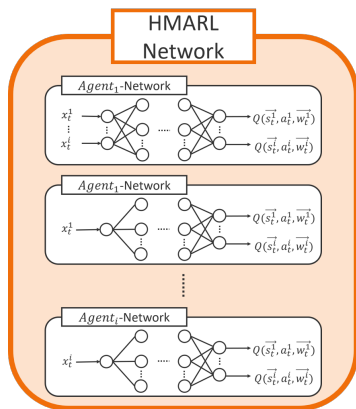


Fig.2 Agent learning using Deep Q-Network

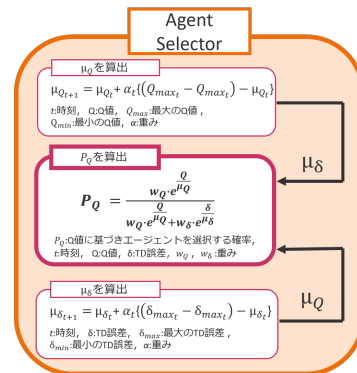


Fig.3 Agent selection using learning progress