多机器人系统强化学习



作者: 张文旭, 王晓东等著

出版社:北京:北京邮电大学出版社

出版日期: 2024.01

总页数: 272

介绍:强化学习是机器学习领域的一种重要学习手段,是一种从环境状态到行为映射的学习方式,是实现智能系统具有自适应能力、自学习能力的重要途径。本书以强化学习算法与多机器人系统的结合为主要背景,介绍了主要的强化学习算法模型,讨论了它们的原理和优缺点;本书针对多机器人协作,从实际应用问题的角度分析,指出了局部性、不确定性和自组织网络等在学习中的现实意义;本书针对强化学习存在的学习速度慢、计算复杂度高等问题,研究了几种改进算法,并基于MATLAB设计了机器人仿真工具箱,以机器人路径规划与覆盖问题为背景进行了仿真研究。

说明: 登录教客网(https://www.jiaokey.com/book/detail/15363102.html) 查找全本阅读方式

多机器人系统强化学习 评论地址: https://www.jiaokey.com/book/detail/15363102.html

教客网提供千万本图书阅读地址。

https://www.jiaokey.com/book/detail/15363102.html

书名: 多机器人系统强化学习