

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