

## Thema: Inverse Reinforcement Learning

### Geeignet für:

Masterstudiengänge

### Themengebiet/Schwerpunkte:

Maschinelles Lernen, Lernen durch Demonstration

### Besondere Anforderungen:

Gute Mathematische Kenntnisse von Vorteil, Reinforcement Learning

### Zu verwendende Literatur:

#### Apprenticeship Learning via Inverse Reinforcement Learning

Pieter Abbeel, Andrew Y. Ng  
International Conference on Machine Learning, 2004

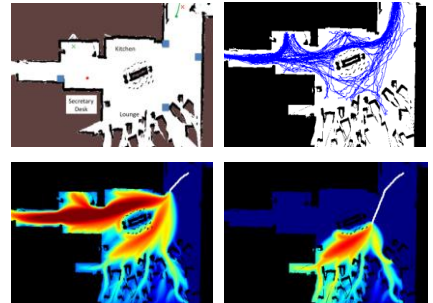
**Link** (nur mit Passwort WS15/16 abrufbar -> Mail an [heike.gross@tu-ilmenau.de](mailto:heike.gross@tu-ilmenau.de)):



#### Planning-based prediction for pedestrians

Ziebart, Ratliff, Gallagher, Mertz et al.  
International Conference on Intelligent Robots and Systems, 2009, pp 3931-3936

**Link** (nur mit Passwort WS15/16 abrufbar -> Mail an [heike.gross@tu-ilmenau.de](mailto:heike.gross@tu-ilmenau.de)):



#### Für weitere Recherchen zu verwendende Quellen:

- Elektronische Literaturdatenbank des FG NI&KR mit Recherchemöglichkeiten
- Elektronische Konferenzproceedings Datenbank des FG NI&KR
- IEEE Recherchesystem [www.ieeexplore.ieee.org](http://www.ieeexplore.ieee.org) (nur aus dem Uni-Netz bzw. via VPN)
- Google Scholar [scholar.google.com](http://scholar.google.com)
- Microsoft Academic Search [academic.research.microsoft.com](http://academic.research.microsoft.com)
- Proceedings der relevanten Konferenzen (CVPR, ICCV, ECCV, BMVC, AVSS, ICPR, ICIP, IROS, ICRA, ...)

#### Aufgabenstellung:

- Aufarbeitung des State-of-the-Art zum Themenfeld
- Vorstellung des Verfahrens im Rahmen einer Abschlusspräsentation

**Betreuer:** M.Sc. Thanh Quang Trinh ([quang-thanh.trinh@tu-ilmenau.de](mailto:quang-thanh.trinh@tu-ilmenau.de))

**Betr. Hochschullehrer:** Prof. Dr. H.M. Groß

**Bearbeiter:** Robert Arenknecht