



最前沿：机器学习Robot Learning之模仿学习Imitation Learning的发展



Flood Sung · 2 个月前

1 前言

在上一篇文章[最前沿：机器学习Robot Learning的发展 - 知乎专栏](#) 中，我们介绍了机器学习Robot Learning这个方向的发展趋势，并介绍了部分基于DRL的方法，那么在本文，我们将继续介绍一下最近发展起来的机器学习的一个重要分支-----模仿学习Imitation Learning。通过深度增强学习Deep Reinforcement Learning，我们可以让机器人实现从0开始学习一个任务，但是我们人类学习新东西有一个重要的方法就模仿学习，通过观察别人的动作从而完成学习。因此，模仿学习Imitation Learning就是这样一个应运而生的方向：希望机器人也能够通过观察模仿来实现学习。

最近Pieter Abbeel在MIT的Talk放出了[ppt](#)，非常的前沿，介绍了他们前几天才发出来的一堆工作，甚至包含了还未发出的工作（**One Shot Visual Imitation Learning**），可以说Pieter Abbeel团队自己挖坑自己填的能力实在是太强了。与此同时，DeepMind也不是吃素的，也是在这几天发布了多篇和Imitation Learning相关的工作。

然后大家也看到了，模仿学习的终极目标就是One Shot Imitation Learning，能够让机器人仅

