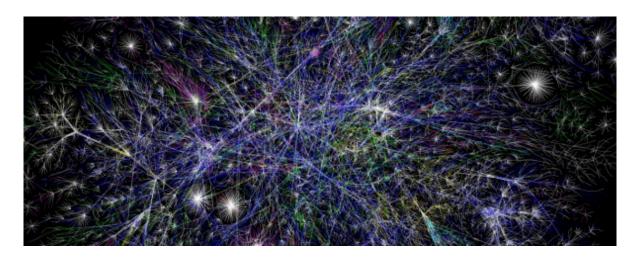


写文章

登录



最前沿:机器人学习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:机器人学习Robot Learning的发展 - 知乎专栏 中,我们介绍了机器人学习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人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

1 of 2 9/28/17, 4:28 PM

2 of 2