

Simulated Humanoid Robot Control With Reinforcement Learning

Luis Guilherme G. Aguiar¹, Takashi Yoneyama ¹ e Marcos
R. O. A. Maximo ²

¹Divisão de Engenharia Eletrônica, Instituto Tecnológico de Aeronáutica
(ITA)

²Laboratório de Sistemas Computacionais Autônomos (LAB-SCA), Divisão
de Ciência da Computação (IEC), Instituto Tecnológico de Aeronáutica (ITA)

Exame de Tese, 29/06/2018



- 1 Introdução
- 2 Revisão da Literatura
- 3 Reinforcement Learning
- 4 Deep Reinforcement Learning
- 5 Implementação
- 6 Aprendendo Comportamentos de Futebol
- 7 Conclusões



- 1 Introdução
- 2 Revisão da Literatura
- 3 Reinforcement Learning
- 4 Deep Reinforcement Learning
- 5 Implementação
- 6 Aprendendo Comportamentos de Futebol
- 7 Conclusões





- 1 Introdução
- 2 Revisão da Literatura
- 3 Reinforcement Learning
- 4 Deep Reinforcement Learning
- 5 Implementação
- 6 Aprendendo Comportamentos de Futebol
- 7 Conclusões



- Técnicas livres de modelo usam Otimização Metaheurística ou Aprendizado de Máquina (**2017-TOG-deepLoco**).



- 1 Introdução
- 2 Revisão da Literatura
- 3 Reinforcement Learning**
- 4 Deep Reinforcement Learning
- 5 Implementação
- 6 Aprendendo Comportamentos de Futebol
- 7 Conclusões





- 1 Introdução
- 2 Revisão da Literatura
- 3 Reinforcement Learning
- 4 Deep Reinforcement Learning**
- 5 Implementação
- 6 Aprendendo Comportamentos de Futebol
- 7 Conclusões





- 1 Introdução
- 2 Revisão da Literatura
- 3 Reinforcement Learning
- 4 Deep Reinforcement Learning
- 5 Implementação**
- 6 Aprendendo Comportamentos de Futebol
- 7 Conclusões





- 1 Introdução
- 2 Revisão da Literatura
- 3 Reinforcement Learning
- 4 Deep Reinforcement Learning
- 5 Implementação
- 6 Aprendendo Comportamentos de Futebol
- 7 Conclusões





- 1 Introdução
- 2 Revisão da Literatura
- 3 Reinforcement Learning
- 4 Deep Reinforcement Learning
- 5 Implementação
- 6 Aprendendo Comportamentos de Futebol
- 7 Conclusões**



- Minha conclusão



- Trabalhos futuros



- Os autores agradecem o suporte da Fundação de Amparo à Pesquisa do Estado de São Paulo – FAPESP (processo 2016/03647-3).



