

Reinforcement Learning of Control Policy for Linear Temporal Logic Specifications Using Limit-Deterministic Generalized Büchi Automata(一般化 Limit-Deterministic Büchi オートマトンを用いた線形時相論理制約に対する強化学習に基づく制御器設計)

大浦 稜平

2020 年 1 月 30 日

1 緒論

2 準備

3 それから

4 結論

参考文献

[1]