

# 毕设报告

辛文钧

2020 年 2 月 22 日

## 1 识别部分

- 读取机器人摄像头数据，采集障碍物图片（虚拟环境中我把障碍物定为书架）
- 学习卷积神经网络

## 2 强化学习

学习 DDPG 算法，在查找相关论文时找到一份《基于深度强化学习的机器人导航研究》，他用的方法也是 DDPG 算法，并且环境相同，但是是通过雷达识别障碍物，状态空间和动作空间大体相同，我觉得可以参考一下他的想法。

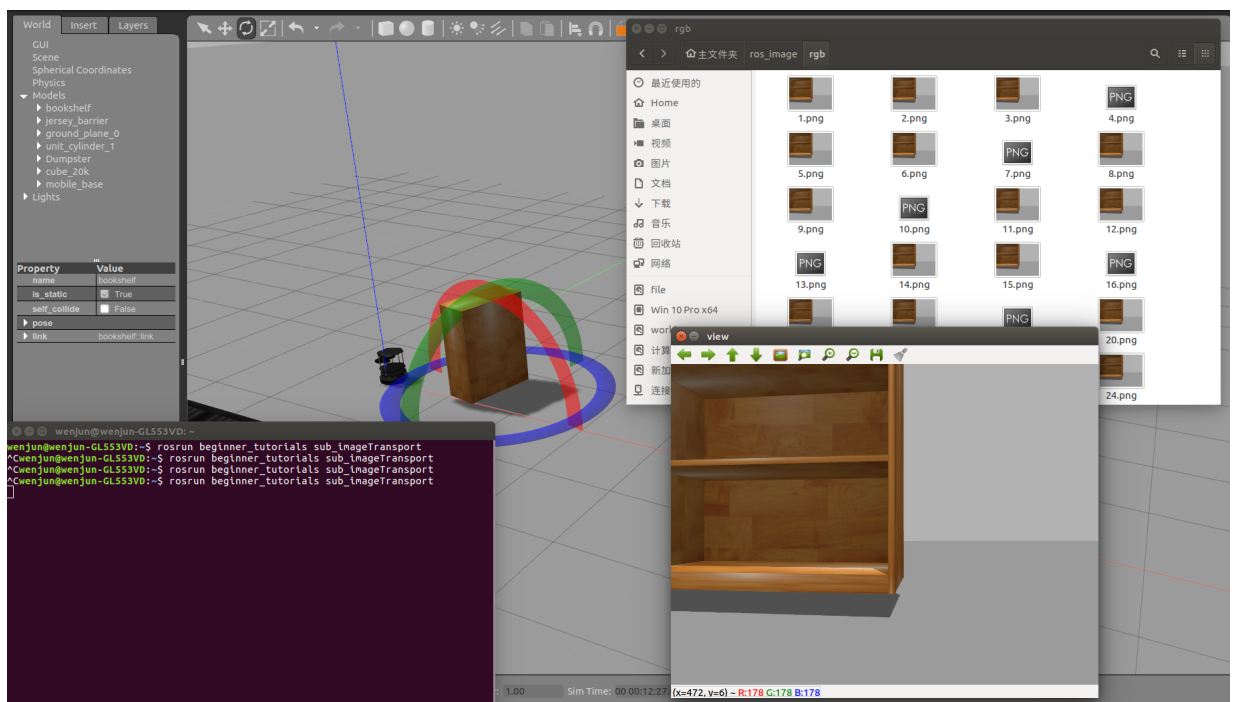


图 1: 采集图片