

1. 緒 言

産業設備を稼働させるに当たり、1950 花販輝菊草 系 九 翠蒙管 八吨 廣 監擧塵 友 鮎 守

へ提供することを目指すものである．

2. 実施方法

2.1 搬送路モデル

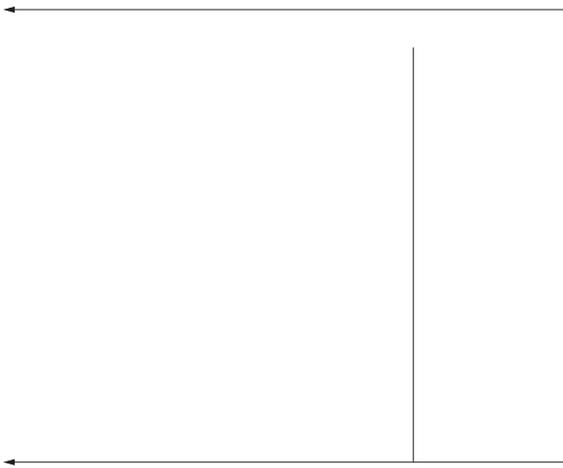
第 1 図に搬送路のモデルおよびワーク搬送の一例を示す．本研究では，第 1 図 - (a)

まると、その上流側でワークの搬送が滞り、渋滞が発生する。もし渋滞が最上流に達してしまうと、投入口のユニッ

值

は、ワークはなめらかに搬送され、ドロップの発生回数はゼロに抑えられた。

第 5 図に学習済みエージェントによる指示速度の時間変化を示す二間決玩を



また、第 2 表に学習時と異なる環境における本手法と制御の性能の比較を示す。これは言わば、二つの制御器が未知の環境に対してどの程度対応できるかを調べたものである。深層強化学習による制御は制御に比べ、平

IHI 技報をご覧頂きありがとうございます。
是非、関連する他の記事・論文もご一読ください。

IHI 技報 WEB サイト

Vol. 61 No. 3 特集 産業インフラの振柔蠕 団蚊蠶 燠指向 嬰

00
