

论文与报告

基于Markov对策的多智能体协调方法及其在Robot Soccer中的应用

[范波](#) [潘泉](#) [张洪才](#)

()

Abstract 提出了一种分层的基于Markov对策的多智能体协调方法, 根据多智能体之间的竞争和合作的关系, 高层采用零和Markov对策解决与对手之间的竞争, 低层采用团队Markov对策完成与团队内部的合作. 通过在Robot Soccer中的应用和实验, 说明了基于Markov对策的多智能体协调方法优于传统的多智能体学习.

Keywords [多智能体](#); [Markov对策](#); [零和Markov对策](#); [团队Markov对策](#); [Robot Soccer](#)

收稿日期 2004-3-15 修回日期

通讯作者 范波

DOI

PACS: TP24