

论文与报告

强化学习算法应用于船舶运动的混合智能控制

[杨国勋](#) [郭晨](#) [贾欣乐](#)

(大连海事大学航海动态仿真与控制实验室)

Abstract 将强化学习算法与混合智能技术相结合,应用于船舶运动控制,克服了通常混合智能算法的学习需要一定数量样本数据的缺陷,又能发挥各种智能算法的优势. 仿真结果表明在缺少样本数据情况下,该算法可以在一定程度上改进控制效果.

Keywords [强化学习; 混合智能技术; 船舶运动控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP13