

## عنوان مقاله:

کنترل سیستم های با اهداف چندگانه به روش یادگیری تقویتی مبتنی بر همبافت

## محل انتشار:

پنجمین کنفرانس سراسری سیستم های هوشمند (سال: 1382)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

## نویسندگان:

فرزان رشیدی - گروه پژوهشی کنترل پژوهشکده مهندسی جهاد تهران

حسن باقرزاده - قطب علمی کنترل و پردازش هوشمند دانشگاه تهران

کارو لوکس - قطب علمی کنترل و پردازش هوشمند دانشگاه تهران

## خلاصه مقاله:

در این مقاله روشی برای کنترل سیستمهای با اهداف چند گانه ارائه شده است اصول این روش مبتنی بر همبافت بوده و دارای ساختار فازی - عصبی با قابلیت یادگیری تقویتی می باشد روش پیشنهادی می تواند با توجه به موقعیت فعلی عملکرد سیستم در زمانهای گذشته و اهداف کنترلی موجود سیستم را به گونه ای کنترل نماید که این اهداف به نحو مطلوبی برآورده شوند.

## کلمات کلیدی:

یادگیری تقویتی، همبافت، نقاد، کنترل کننده فازی

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/128115>

