

- 1998:2186-2191.
- [49] ENG K, ROBERTSON A, BLACKMAN D. Managing complexity in large learning robotic systems [J]. *J of Intelligence and Robotic Systems*, 2000,27(3):263-273.
- [50] LEE J, OH S, CHOI D. TD based reinforcement learning using neural networks in control problems with continuous action space [A]. *Proc of the 8th Int Conf on Artificial Neural Networks* [C]. [s.l.]:[s.n.],1998:1133-1138.
- [51] VOLLBRECHT H. Three principles of hierarchical task composition in reinforcement learning [A]. *Proc of the 8th Int Conf on Artificial Neural Networks* [C]. [s.l.]:[s.n.],1998:1121-1126.
- [52] GROSS H, STEPHAN V, KRABBES M. A neural field approach to topological reinforcement learning in continuous action spaces [A]. *Proc of IEEE Int Conf on Neural Networks* [C]. [s.l.]:[s.n.],1998:1992-1997.
- [53] ZANARDI C, HERVE J, COHEN P. A reactive planner for multiple robots involves in competitive tasks [A]. *Proc of IEEE Int Conf on Systems, Man and Cybernetics* [C]. Piscataway, NJ: IEEE Press, 1997:166-171.
- [54] HOLLAND J H. Properties of the bucket brigade [A]. *Proc of 1st Int Conf on Genetic Algorithms* [C]. [s.l.]:[s.n.],1985:1-7.
- [55] CHAPMAN K L, BAY J S. Task decomposition and dynamic policy merging in the distributed Q-learning classifier system [A]. *Proc of IEEE Int Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation* [C]. Piscataway, NJ: IEEE Press, 1997:166-171.
- [56] NORIHIKO O, OSAMU I, KENJI F. Acquisition of coordinated behavior by modular Q-learning agents [A]. *Proc of IEEE/RSJ Int Conf on Intelligent Robots and Systems* [C]. Piscataway, NJ: IEEE Press, 1996:1525-1529.
- [57] BAY J, STANHOPE J. Distributed optimization of tactical actions by mobile intelligence agents [J]. *J of Robotic Systems*, 1997,14(4):313-323.

作者简介:

仲宇 (1976—),男,分别于1998年、2001年在哈尔滨工程大学获学士和硕士学位,现为哈尔滨工程大学计算机科学与技术学院博士研究生.主要研究领域为计算智能,机器学习. E-mail: cleaner@0451.com;

顾国昌 (1946—),男,1967年毕业于哈尔滨军事工程学院,1987年在法国获博士学位,现为哈尔滨工程大学计算机科学与技术学院教授,博士生导师.主要研究领域为智能机器人,机器人体系结构,行动决策和控制技术;

张汝波 (1963—),男,分别于1984年、1987年和1999年在哈尔滨船舶工程学院、哈尔滨工程大学获学士、硕士和博士学位,现为哈尔滨工程大学计算机科学与技术学院副教授.主要研究领域为机器学习,计算智能,智能控制及智能机器人.

下 期 要 目

- 仿生机器鱼研究的进展与分析..... 喻俊志,陈尔奎,王 硕,谭 民
- 比例型 T-S 模糊控制系统稳定性分析与设计 李 柠,李少远,席裕庚
- l^1 鲁棒辨识:最小二乘算法及试验设计 李昇平
- 基于模糊模型的时滞不确定系统的模糊 H_∞ 鲁棒反馈控制..... 刘 亚,胡寿松
- 闭环具有锯齿特性的 PWM 型 DC-DC buck 变换器周期解的存在性 范启富,施颂椒
- 多艾真体的鲁棒性归约模型 龚 涛,蔡自兴
- 一种数字图像盲增强的新算法 李远清,张丽清
- 一类分布式系统的模块化诊断方法 吴 旋,颜文俊
- 一种理性预期的国民收入对策模型..... 黄国石,周俊梅,钟松挺,赵 武
- 线性时不变控制系统中的熵率和 H_∞ 熵..... 章 辉,孙优贤
- 基于模糊神经网络开关磁阻电动机高性能转矩控制..... 郑洪涛,陈 新,蒋静坪,何 峰
- 基于内部传感器的轮式移动机器人运动速度估计 宋亦旭,谈大龙
- 基于模糊控制的直流无刷伺服控制系统 李 强,梁 莉
- 转炉炼钢终点磷的智能预报 谢书明,陶 钧,柴天佑
- Bayes 网络学习的 MCMC 方法 岳 博,焦李成
- 一类二阶非完整系统的镇定 马保离