

Υποσύστημα ελέγχου προσομοιακού μοντέλου

Το υποσύστημα εκμάθησης ελέγχου του προσομοιακού μοντέλου που αναπτύχθηκε υιοθετεί την μέθοδο της ενισχυτικής μάθησης (reinforcement learning). Λεπτομερής περιγραφή του υποσυστήματος καθώς και των αποτελεσμάτων της διασύνδεσής του με προσομοιακό μοντέλο ανακοινώθηκαν στην εργασία:

E. Kehris, D. Dranidis με τίτλο «Application of Reinforcement Learning for the Generation of an Assembly Plant Entry Control Policy», που παρουσιάστηκε στο συνέδριο 10th Engineering Applications of Neural Network, Thessaloniki, 2007 (βλέπε Δημοσιεύσεις – Ανακοινώσεις).