

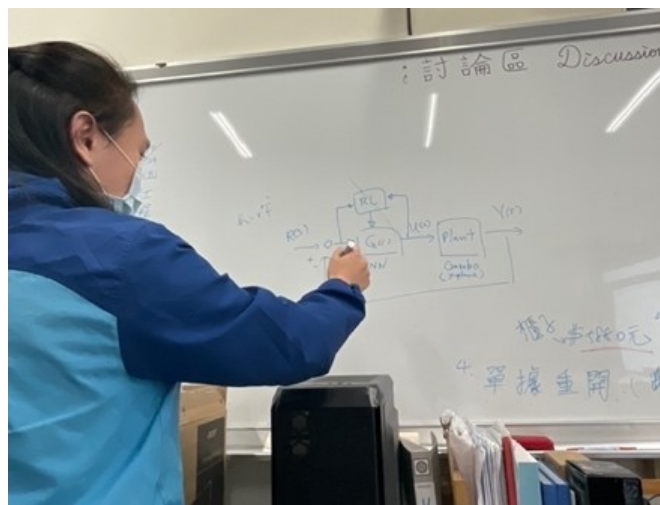


「教師跨領域研究社群」-人工智慧演算法於航太產業的應用-第 1 次

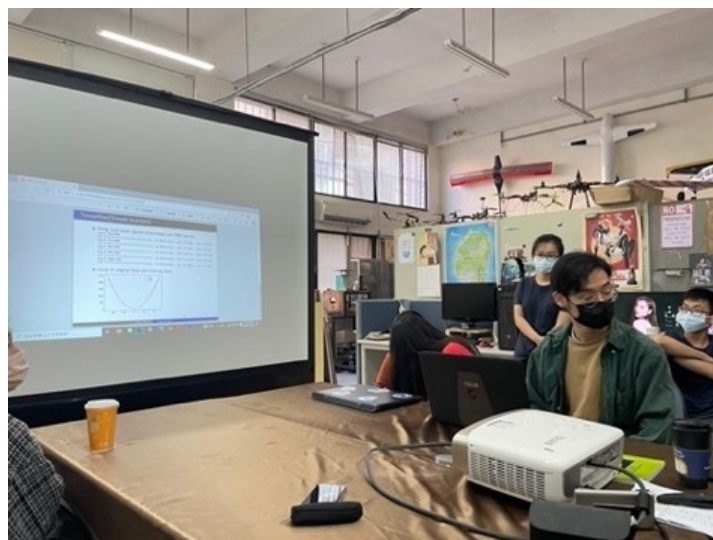
時間：2021-09-27

地點：E110

在傳統的控制系統中，通常控制器的輸入為當前飛機的姿態和參考狀態的誤差，而輸出為控制面的輸出訊號，而在神經網路控制系統的架構裡我們可以沿用這種想法，但在訓練神經網路時，我們需要外加另一個系統來更新神經網路控制器各個神經元的參數，而這個系統的輸入有三個，飛機姿態與目標狀態的誤差、控制面的輸出訊號和從模擬環境回饋的訊號，而這個系統會依照內部的演算法來更新神經網路控制器，而在實際應用上並不一定需要加上更新神經網路的系統。



同學正說明架構圖



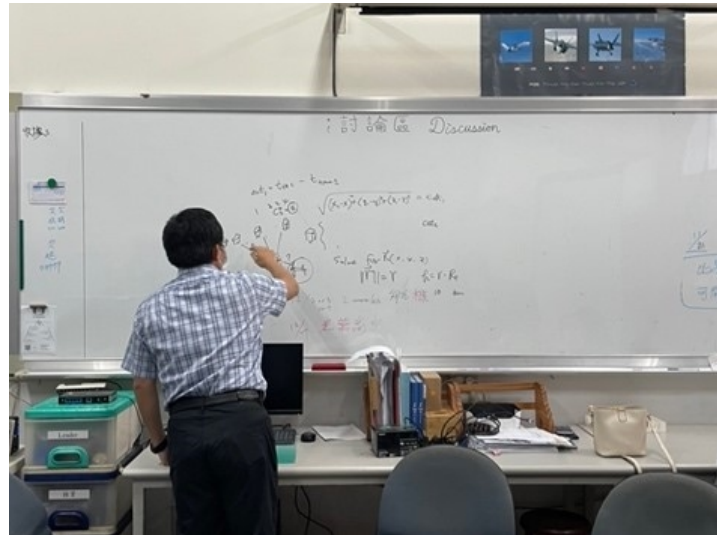
同學在進度報告



「教師跨領域研究社群」-人工智慧演算法於航太產業的應用-第 1 次

時間：2021-09-27

地點：E110



老師向同學說明算法



同學與老師討論