

複数タスクに対する意思決定手法の提案

外界とのインタラクションによるタスクの重要度の制御

小橋遼 (Ryo Kobashi)

February 2015

- 複数のタスクそれぞれに重要度を設定し、ロボットは重要だと判断したタスクを達成する行動を選択する。
- センサを通じて環境や人間とインタラクションを行う。
- 重要度はロボットの内部状態や周りの環境、インタラクションの結果に応じて変化する。

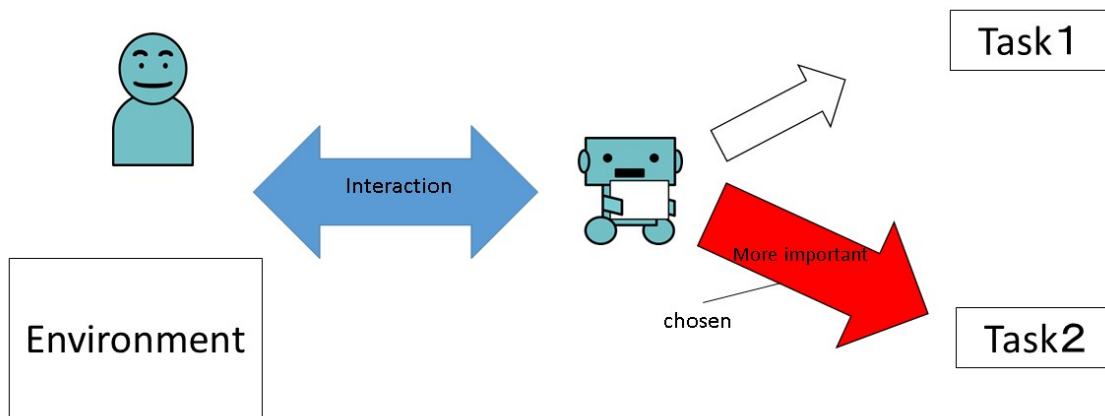


図1 手法イメージ