

複数タスク下におけるロボットの行動選択 -優先度に関するパラメータの動的更新による行動停止の回避-

前田颯人 (Hayato Maeda)

- 複数タスクそれぞれに優先度を設定し、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
- ロボットに危険が迫ったとき、優先度の期待値を基に二本の優先度算出関数のパラメータを動的に更新
- 結果としてロボットの内部状態を安定させ、行動停止の回避が可能

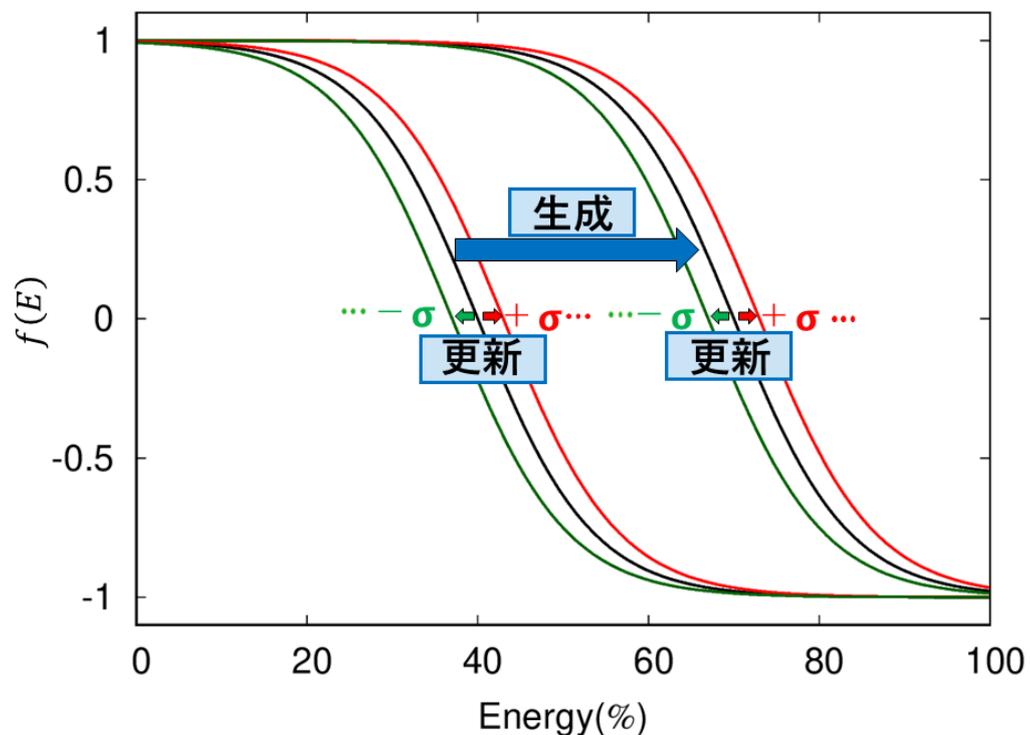


図1 優先度算出関数のパラメータ更新のイメージ