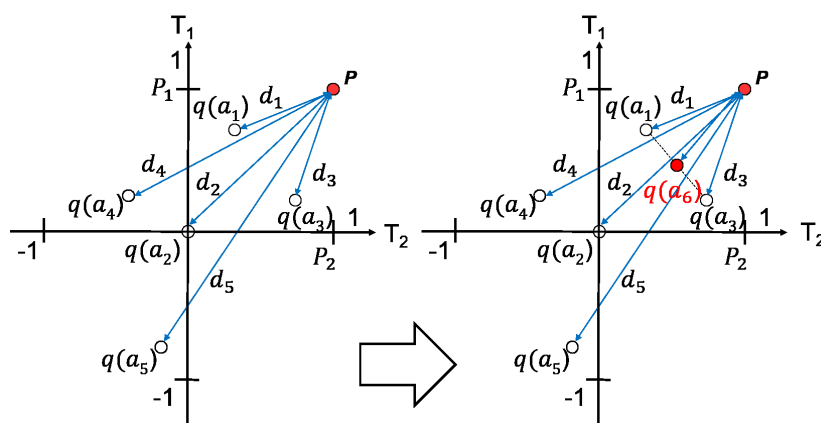


複数タスク下における優先度を用いたロボット の行動選択-中間行動による行動の 細分化と連続化-

大沢 航洋 (Osawa Koyo)

February 2019

- 2 つ行動を半分ずつ達成できる中間行動を提案
- 異なる 2 つの行動の行動価値と優先度の距離が同程度するとき，その行動の中間の行動を線形補間し，新たに生成，追加
- これを繰り返すことによって，行動が細分化され，連続化



T_i :タスク P :優先度ベクトル p_i :タスク毎の優先度 i :タスクの番号
 a_j :行動 $q(a_j)$:行動 a_j の行動価値 j :行動の番号

図 1 The image of middle action