

複数タスクに対する意思決定手法の提案

人間とのインタラクションによるタスク優先度の制御

小橋遼 (Ryo Kobashi)

February 2016

- ロボットが生得的に持つタスクの優先度をロボットの内部状態によって制御
- 人間から後天的に与えられたタスクの優先度を人間とインタラクションすることにより制御
- 各タスクの優先度と行動価値から状況に応じた行動を選択

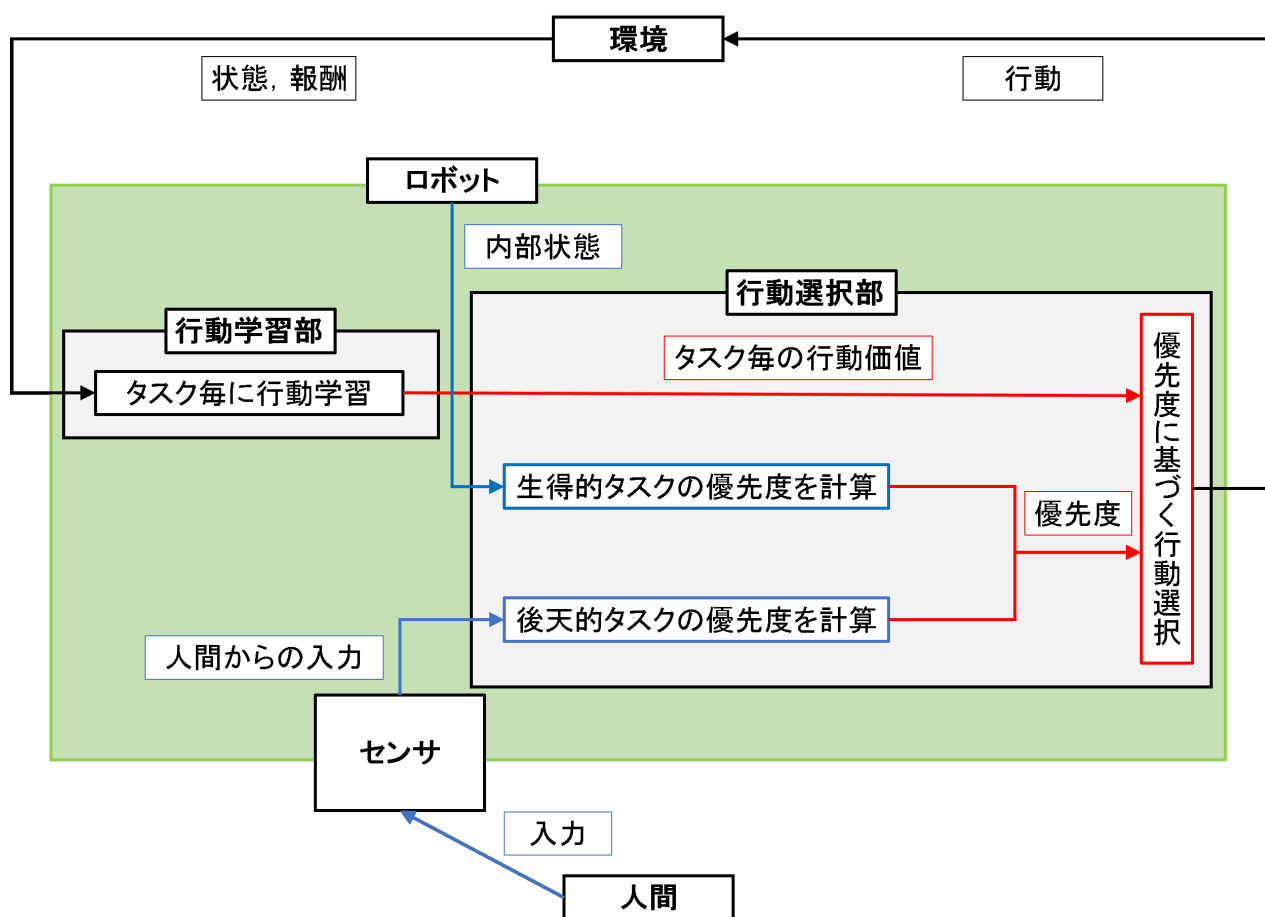


図1 手法イメージ