

複数タスクにおけるロボットの行動学習

-行動停止回数を基にしたパラメータの推奨領域の限定-

本間 啓暉 (Hiroki Honma)

- タスクの優先度におけるパラメータは実数で、無限に存在する中から人間が事前に選択
- パラメータの推奨・非推奨の検証によって推奨領域を限定し、人間に提示
- パラメータの推奨領域を限定することで効率的なパラメータ選択が可能

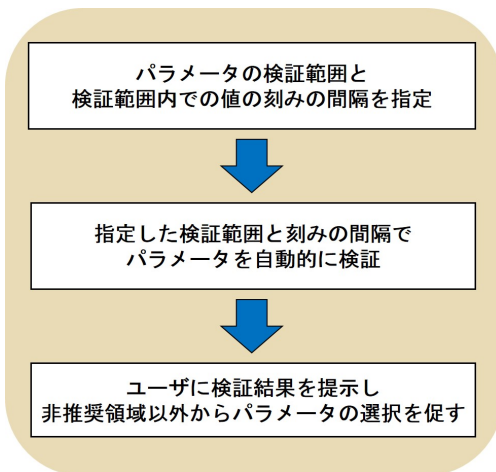


図1 人間によるパラメータ選択までの流れ

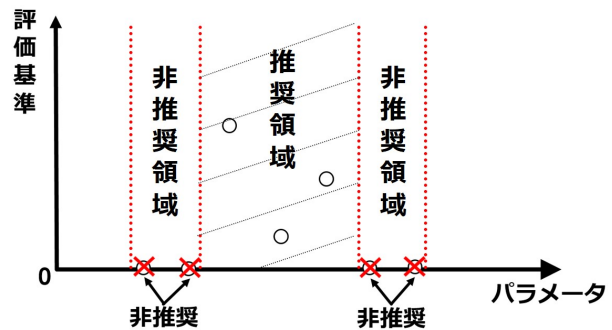


図2 パラメータ選択における推奨領域の限定