

各タスクの優先度を用いた行動選択 -動的な優先度の更新による行動選択の効率化-

梶 拓也 (Masaki Takuya)

February 2017

- 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
- 動的な優先度の更新により、タスクの効率的な達成の実現
- ロボットの内部状態を安定させたまま、タスクの効率的な達成を実現し、長期的な視点での最適な行動を選択することが可能

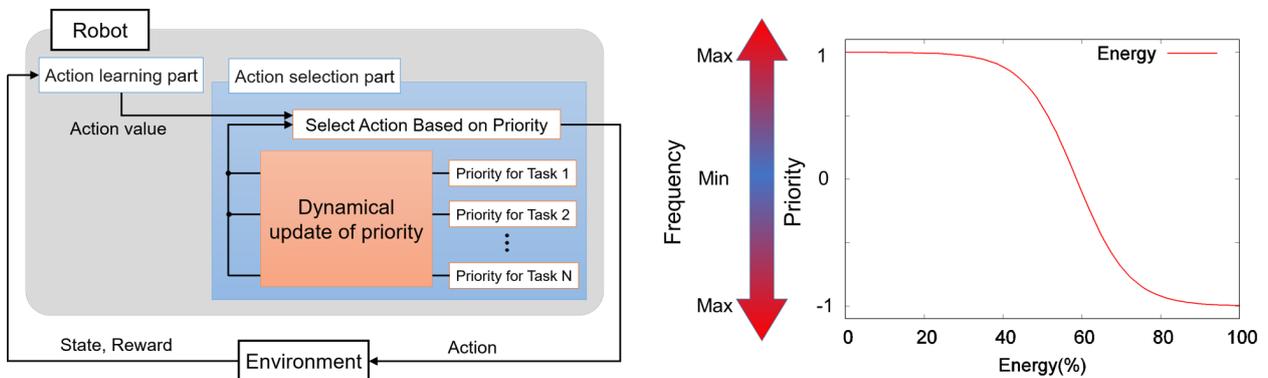


図 1 Dynamical update of priority