

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-ヒステリシスを持つ優先度によるタスク達成の効率化-

大沢 航洋 (Osawa Koyo)

February 2018

- 優先度にヒステリシスを持たせることにより，一つ前の状態から現在の状態への変位を記憶
- 今どのタスクを優先しているかを考慮できるようになり，優先するタスクが変わる頻度が低下
- 同じタスク達成に集中するようになり，タスク達成効率が向上

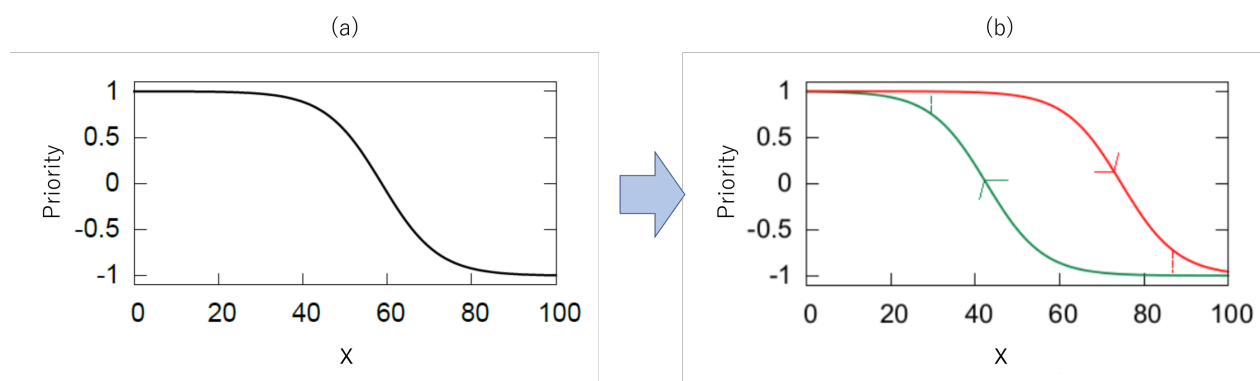


図 1 The image of priority having hysteresis