

複数タスクにおける優先度を用いたロボットの行動学習 -無視・限定を用いたタスクの制限-

梶 拓也 (Masaki Takuya)

February 2016

- 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
- 行動選択を行う際に、優先度の低いタスクを無視したり、優先度の高いタスクのみに限定
- タスクの制限を行うことで三つ以上のタスクでも先行研究を用いることが可能

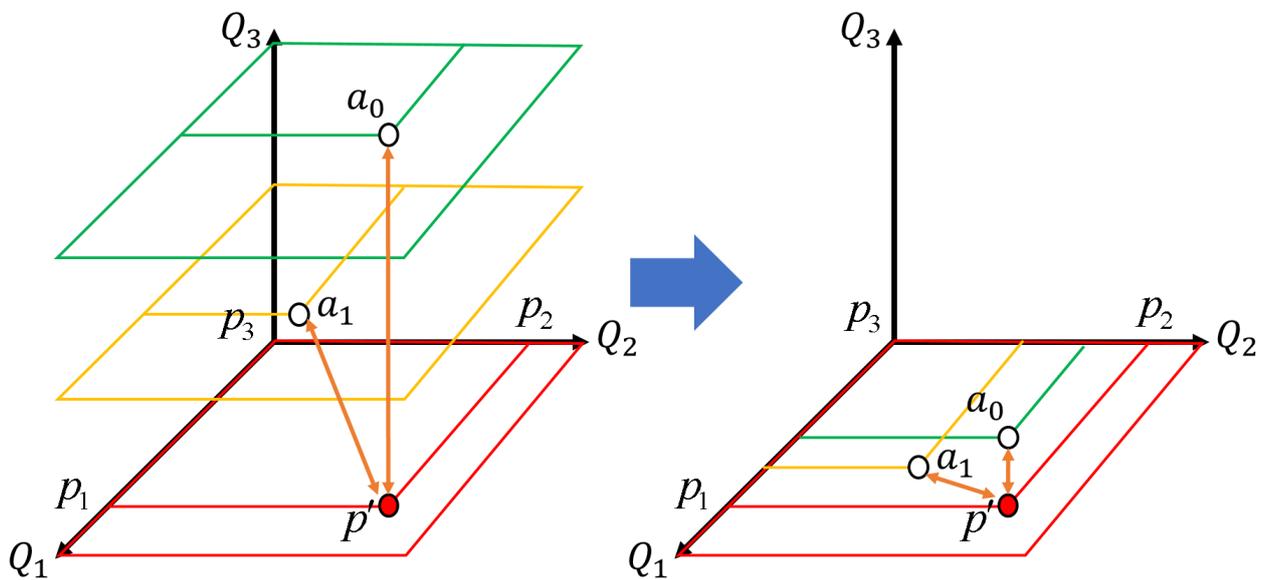


図 1 Ignored・limited tasks