

複数タスクにおける優先度を用いた行動選択 -優先度の動的更新による行動の安定化と効率化-

梶 拓也 (Masaki Takuya)

February 2018

- 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、結果として複数タスクをバランス良く達成することが可能

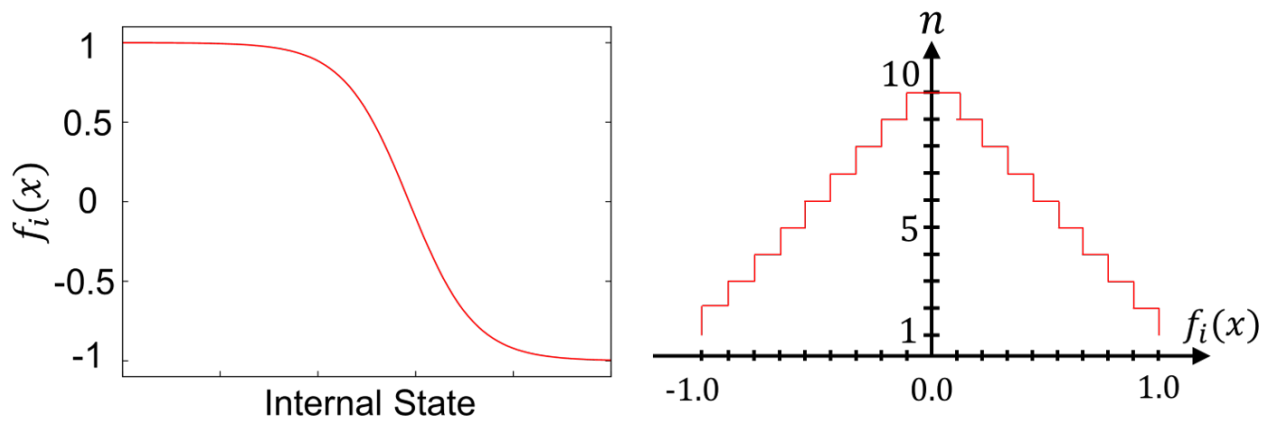


図1 Dynamical update of priority