

複数タスク下におけるロボットの意思決定 -探索タスク導入による学習効率の向上-

飛世 賢宏 (Takahiro Tobise)

February 2020

- あるタスク達成が重要な場合でもランダムな探索を行う問題点に着目
- 探索タスク導入によって複数タスクの重要性を考慮した探索行動が可能
- 状況に応じた探索でシステム全体の学習効率が向上

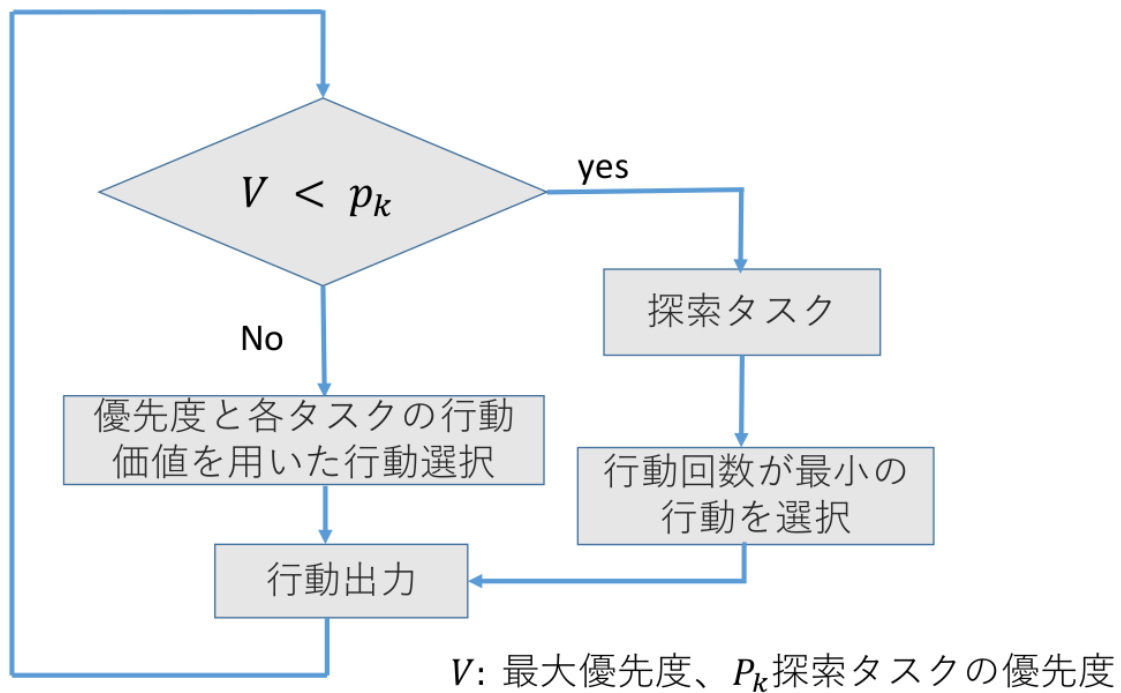


図1 探索タスクを導入したシステムの概要図