

複数タスク下におけるロボットの行動学習 -深層強化学習による連続状態への適応-

田中 研也 (Kenya Tanaka)

February 2019

- 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
- 深層強化学習の行動学習手法を利用することで連続状態に適応
- ロボットは複数タスクの重要性を考慮しつつ連続状態を扱った行動学習が可能

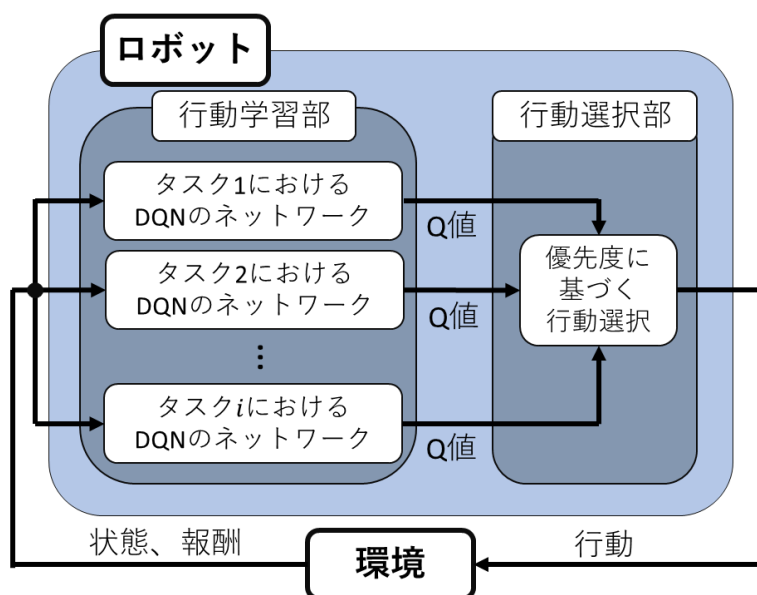


図1 提案システムの概要図