

CONTENT

PART 01

タスク

PART 02

デモ

PART 03

アルゴリズム

PART 04

問題と課題

PART 01

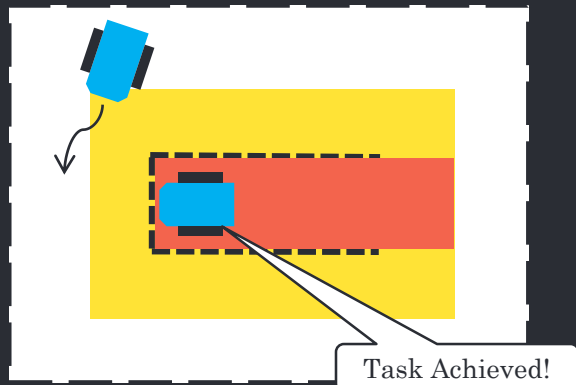
タスク

タスク



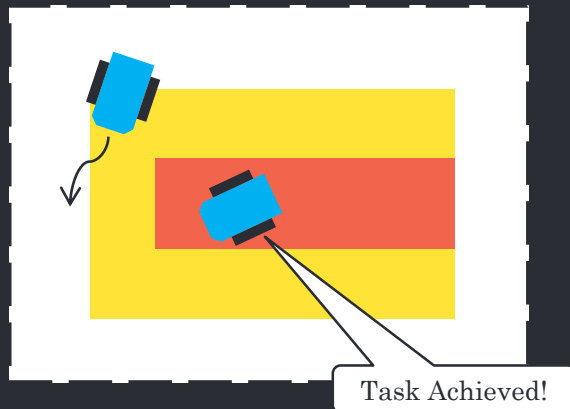
Version 1

自動パーキング

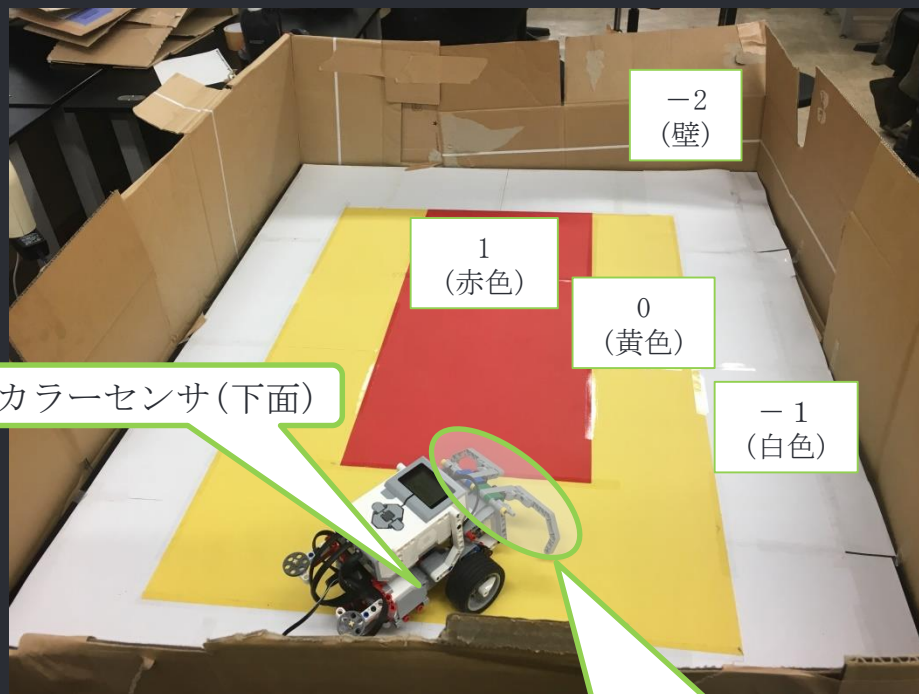


Version 2

簡易版自動パーキング

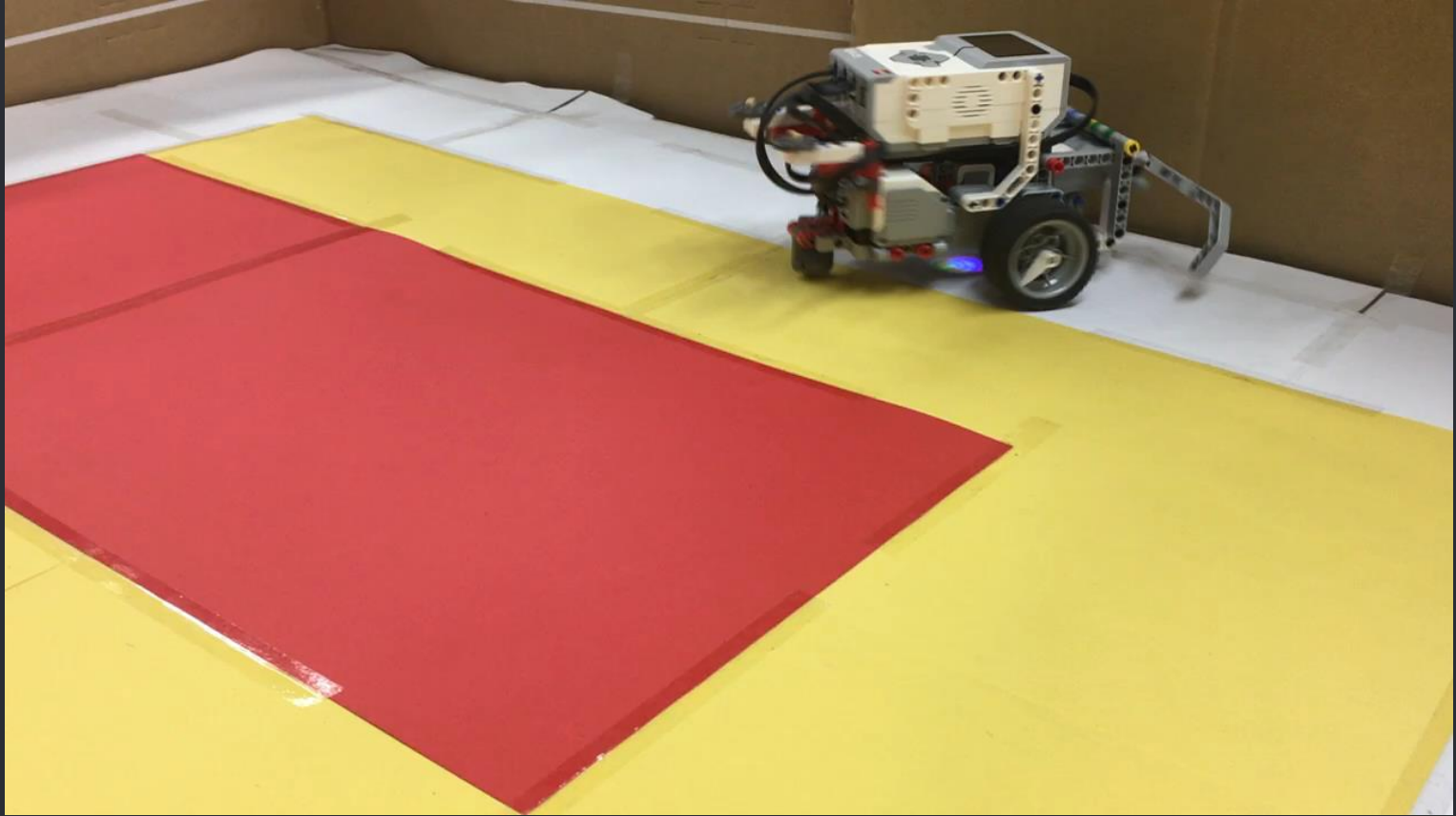


フィールドの準備



PART 02

ビデオ



PART 03

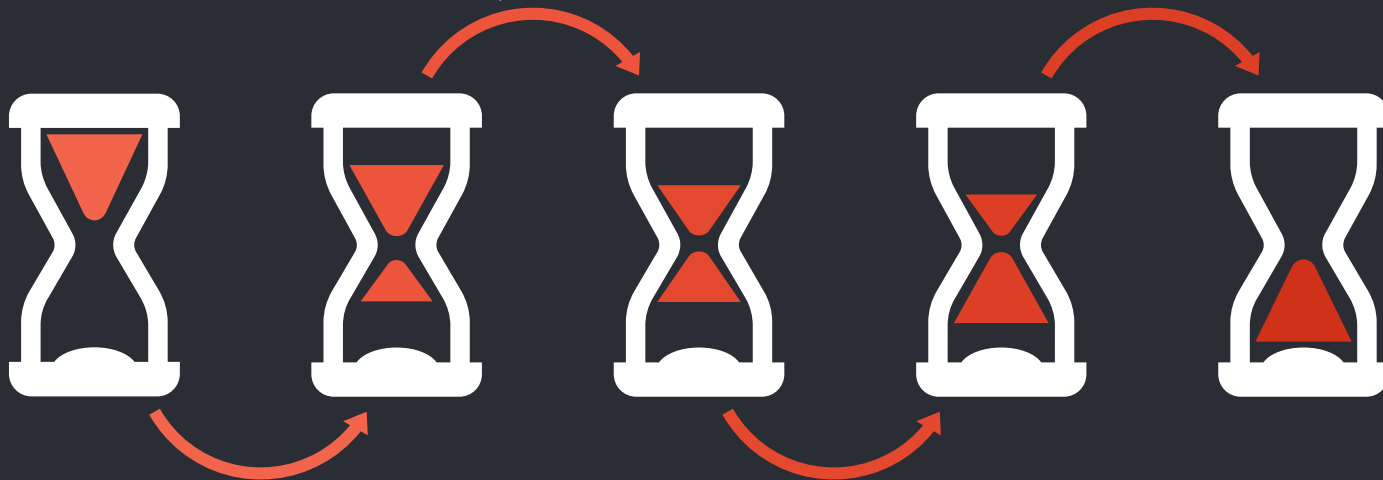
アルゴリズム

行動価値 $Q(s,a)$ を初期化
stateを初期化
全エピソードについて
以下を繰り返す

アルゴリズム

行動 a をとり、報酬と次
状態 r, s' を観測する

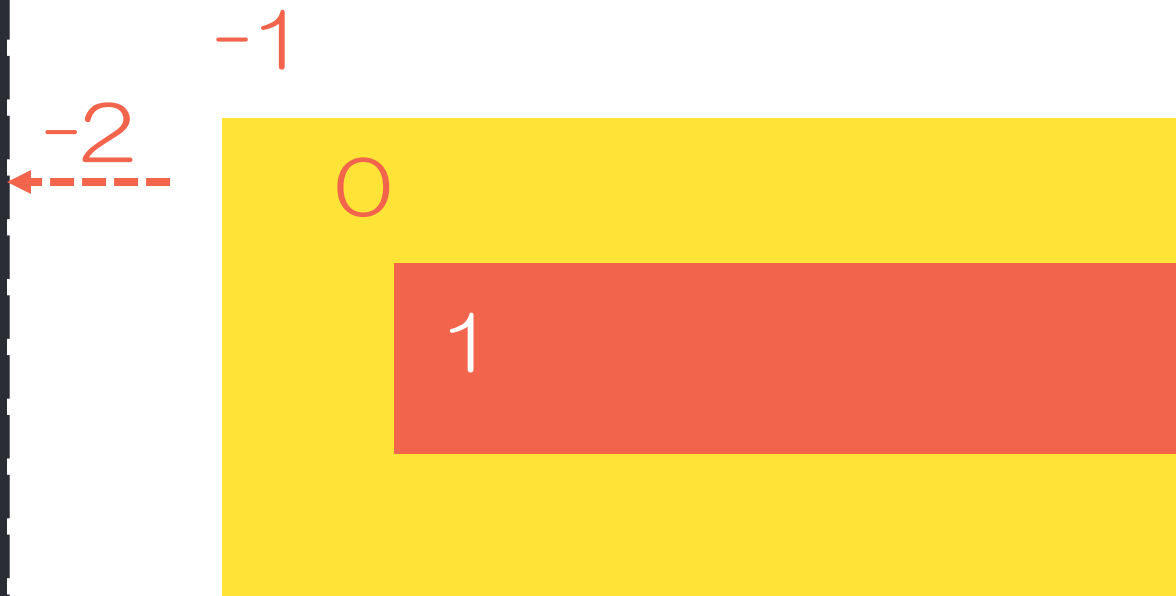
報酬と次状態で
 Q と s を更新する



Q と s によって行
動 a を選択する

全ての a' に対して
 $Q(s',a')$ のテーブルを検索
し、最大の Q を探す

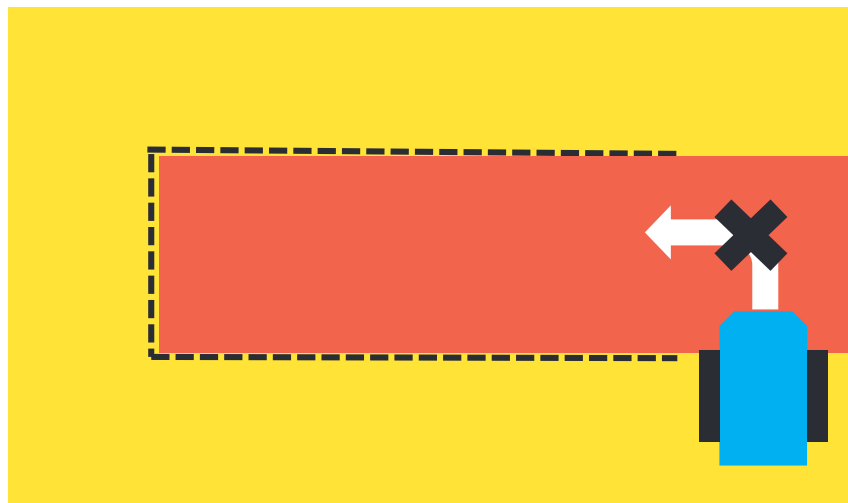
報酬の与え方



PART 04

問題と課題

問題点



今後の課題



今後の課題

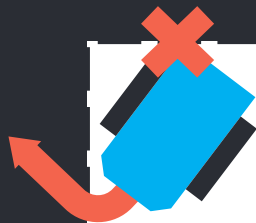
現実
との
乖離



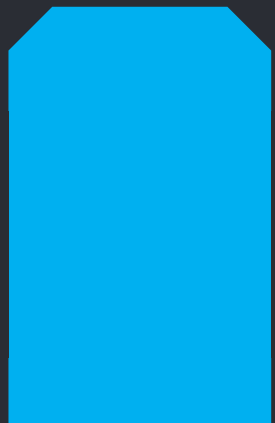
今後の課題



今後の課題



形状



解決法



センサー

タッチセンサー



距離センサー