

研究タイトル:

経験から学ぶロボットの知能を目指して



氏名: 釜谷 博行 / KAMAYA Hiroyuki E-mail: kamaya-e@hachinohe-ct.ac.jp

職名: 教授 学位: 博士(工学)

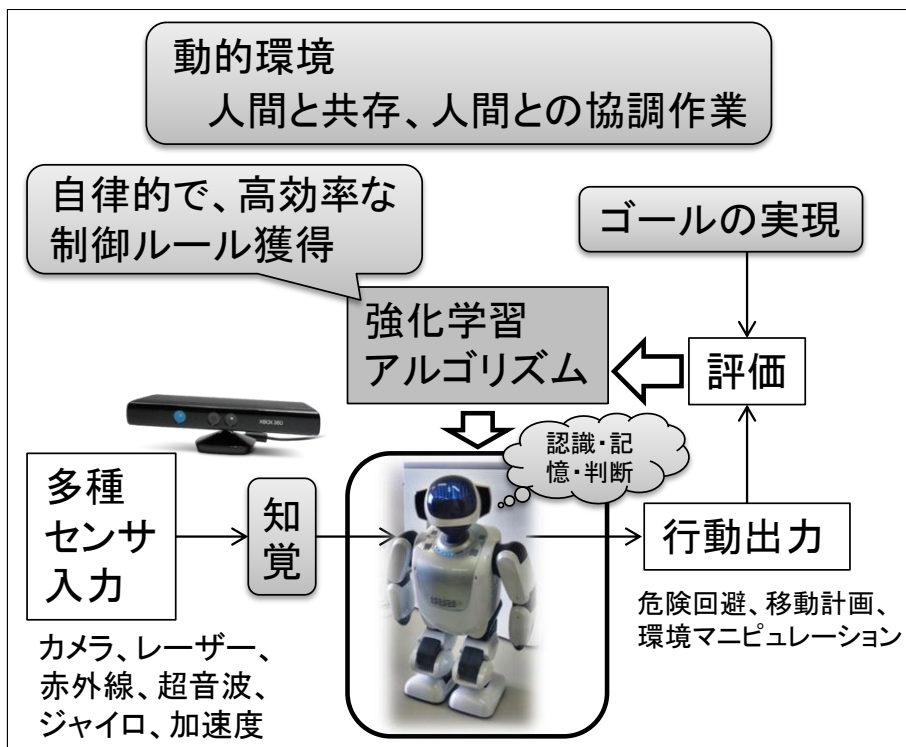
所属学会・協会: 電気学会、計測自動制御学会、ロボット学会、IEEE

キーワード: 知能移動ロボット、強化学習、画像処理

技術相談
提供可能技術: ・移動ロボットなどの知的ソフトウェア開発
・画像などセンサ情報の認識・識別・判断システム

研究内容: 強化学習を用いたロボット制御に関する研究

近年ロボット技術は、医療やレスキューなど様々な分野においてめざましい発展を遂げており、人間が制御規則を作りこんでロボットを動かすことに関しては、高度な動作を行うロボットが開発されている。しかし、将来人間と共存し、人間と協調しながら働くロボットを実現するためには、固定された制御規則を用いるだけでなく、動的に変化する環境の中でロボット自身が学習によって制御規則を獲得することが要求される。本研究室では、このような要求に応えるため、動的環境においてロボットに行動を獲得させる手法である、強化学習などについて研究を行っている。



提供可能な設備・機器:

名称・型番(メーカー)	