

# 卒業論文

## 視覚と行動の end-to-end 学習により経路追従行動を オフラインで模倣する手法の提案

(複数カメラでデータセットを収集しオフラインで訓練する手法の検証)

A proposal for an online imitation method of path-tracking

behavior by end-to-end learning of vision and action

(Offline training with automatically collected multi-camera datasets)

2025 年 11 月 27 日 提出

指導教員 林原 靖男 教授

千葉工業大学 先進工学部 未来ロボティクス学科

22C1048 小山雄矢



# 概要

タイトル

キーワード:

abstract

title

keywords:

# 目次

第 1 章	序論	1
1.1	背景 . . . . .	1
1.1.1	RoboCup . . . . .	1
	参考文献	2
	付録	3
	謝辞	4

# 图目录

1.1	Example . . . . .	1
-----	-------------------	---

# 表目次

# 第 1 章

## 序論

### 1.1 背景

#### 1.1.1 RoboCup



Fig. 1.1: Example

etc...



## 参考文献

- [1] The robocup japanese regional committee — ロボカップとは. <https://www.robocup.or.jp/robocup/>. (Accessed on 12/29/2022).

# 付録

# 謝辞

本研究を進めるにあたり，1年に渡り，熱心にご指導を頂いた林原靖男教授に深く感謝いたします．