

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

図目次

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

表目次

第1章

序論

1.1 背景

1.1.1 RoboCup

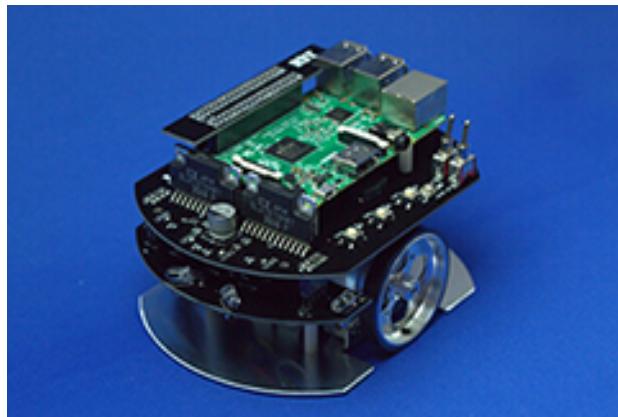


Fig. 1.1: Example

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。