

タイトル「予稿集について」

A Study on

研究者 松江 太郎

指導教員 ○○ ○○

Keywords: keyword 1, keyword 2, keyword 3

1. はじめに

我々は、実機ロボットに対し強化学習を適用し行動の獲得に関する研究を行っている。これまでに、強化学習を用いて六脚ロボットや四脚ロボットの歩行動作の獲得を実現したり。しかし、歩行時に転倒した際に、ロボットは転倒状態から起き上がり、歩行できる状態まで復帰することはできない。そこで、本研究では強化学習を用いて犬型ロボットが起き上がり動作を獲得することを目的とする。

卒業研究は、犬型ロボットは任意の初期状態からでも起き上がり動作を獲得するものではなく、特定の初期状態から起き上がり動作を獲得するものであった。そのため、犬型ロボットが歩行時に転倒した際に起き上がることができず、歩行動作を続行することができないため実用的ではない。そこで、特別研究では犬型ロボットが転倒している状態から起き上がり動作を獲得することを目的とする。

2. 犬型ロボット

本研究では、ROBOTIS 社のロボット製作キット Bioloid で組み立てた犬型ロボットに強化学習を適用し、起き上がり動作の獲得の実験を行う。この犬型ロボットにはそれぞれの脚に 3 個ずつ、全部で 12 個のモータで構成されている。これら 12 個のモータを q_1, \dots, q_{12} と表記する。本研究では、12 個のモータすべてを学習対象とするのではなく、 q_1, \dots, q_6 の 6 個のモータを学習対象とする。

シミュレーション実験を行う際には、Cyberbotics 社のロボットシミュレータソフトウェア Webots を使用する。犬型ロボットのシミュレーションモデルには実機ロボットを参考に構築されたモデルを使用する。

3. まとめと今後の予定

卒業研究では、犬型ロボットに強化学習を適用し、特定の初期状態から起き上がり動作を獲得することを実現した。現在、任意の初期状態での起き上がり動作の獲得の方法について検討を行っている。まず、犬型ロボットの歩行時の転倒パターンのデータを収集した。それらをもとに、主成分分析を用いて、ロボットの転倒パ

ターンの分布を調べ、大まかに 3 つのパターンに分けられることを確認した。また、パターン A の犬型ロボットが横転している状態から起き上がる動作を人間がプログラミングすることにより、実際にロボットが起き上がることができることを確認した。

今後の予定として、横転した状態 (パターン A) からパターン C に至る動作の獲得を強化学習により実現する。パターン C から起き上がる動作は卒業研究で獲得済みであるため、最終的に横転した状態からの起き上がりが可能となる。

参考文献

- 1) 堀内 匡, NGnet を用いた強化学習によるロボットの行動獲得, 電気学会技術報告「機械学習技術の基礎と応用」, pp.23-27, 2013
- 2) 石倉裕貴, 岸本良一, 堀内 匡, CPG と強化学習を用いた多脚ロボットの行動獲得に関する検討, 電気学会研究会資料, システム研究会 ST-13-120, pp.25-28, 2013
- 3) 永海 昂, 堀内 匡, 強化学習を用いた四脚ロボットの起き上がり動作の獲得に関する検討, 平成 26 年電気学会電子・情報・システム部門大会講演論文集, pp.1763-1764, 2014