

卒業論文

引き紐を利用した視覚と行動の end-to-end 学習による 移動ロボットの人追従行動の生成 (引き紐の角度に応じた停止動作の追加)

Using a pull string for end-to-end learning of vision and behavior
generation of human-following behavior for mobile robots
(Addition of stop action depending on the angle of the pull cord)

2023 年 11 月 15 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

20C1102 馬場 琉生

概要

引き紐を利用した視覚と行動の end-to-end 学習による
移動ロボットの人追従行動の生成
(引き紐の角度に応じた停止動作の追加)

hogehoge

キーワード: 人追従, end-to-end 学習, モバイルロボット

abstract

title

keywords: Person following, End-to-end learning, Mobile robot

目次

| | | |
|-------|-------------------|---|
| 第 1 章 | 序論 | 1 |
| 1.1 | 背景 | 1 |
| 1.1.1 | RoboCup | 1 |
| 1.2 | 目的 | 2 |
| 1.2.1 | RoboCup | 2 |
| 1.3 | 論文の構成 | 3 |
| 1.3.1 | RoboCup | 3 |
| | 参考文献 | 4 |
| | 付録 | 5 |
| | 謝辞 | 6 |

目次

| | | |
|-----|-------------------|---|
| 1.1 | Example | 1 |
| 1.2 | Example | 2 |
| 1.3 | Example | 3 |

表目次

第 1 章

序論

1.1 背景

1.1.1 RoboCup



Fig. 1.1 Example

etc...

1.2 目的

1.2.1 RoboCup



Fig. 1.2 Example

etc...

1.3 論文の構成

1.3.1 RoboCup



Fig. 1.3 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．