

進捗報告

渋谷享史

2024 年 2 月 16 日

1 進捗

1.1 今回の進捗

- マウスのエンコーダから PI 制御で左手法をするプログラムを製作した.
- 左手法プログラムの行動を, 関数化した
- gym のインターフェースについて調べ, MuJoCo の強化学習環境を作成した.
- Stable-baseline3 を試し, 学習を回せることを確認した.

1.2 今後の予定

- 学習のさせ方 (報酬設計, どのアルゴリズムを使うか) を決める
- プロポーザルを完成させるために, 論文の間を考える
- オドメトリ値などを状態に含めて学習を行う

マウスから取得できる状態をすべて取得できるようにしたので, 学習を試してみます.

同時に, 2 輪移動ロボットのプロポーザルを完成させるために, 論文を読んで問いを考えます.