

# 価値反復を用いた移動ロボットによる屋外ナビゲーション

## 日本語副題：ゴシック体・12pt(欧文 Arial・12pt)

English Title: Times New Roman, 12pt  
-English Subtitle: Times New Roman, 10pt-

学 登内 リオン(千葉工大) 正 林原 靖男 (千葉工大)  
正 上田 隆一(千葉工大)

Leon TONOUCHI, Chiba Institute of Technology, s20c1078un@s.chibakoudai.jp  
Ryuichi UEDA, Chiba Institute of Technology  
Yasuo HAYASHIBARA, Chiba Institute of Technology

Papers submitted must be original, and previously unpublished. The responsibility for the contents of published articles rests solely with the authors and not the society. Copyright of the papers published belongs to the JSME (Japan Society of Mechanical Engineers). [Abstract: Times New Roman, 9pt, 100-150words]

**Key Words:** Robot, Manipulation,... (no more than five words) [Times New Roman, 9pt]

## 1 緒言

自律移動ロボットが実環境で走行することを考えると, 変化する目的地や経路に対して即座に最適な行動計画が必要となる. 価値反復を移動ロボットのナビゲーションに適用するとロボットの様々な状態に対して最適な行動を計算することができる.

## 2 実験

### 2.1 実験の環境

Table 1 experimental environment	
CPU	Core™
GPU	
Ubuntu	20.04

### 2.2 実験の方法

### 2.3 実験結果

## 3 結論

### 参考文献

- [1] 新宿大五郎, 渋谷次郎, 東京 学, “キャストイングマニピュレーションに関する研究(第1報, 可変長の紐状柔軟リンクを有するマニピュレータの提案とそのスイング制御法)”, 機論 C 編, vol.64-626, pp.3854-3861, 1998.
- [2] Shinjuku, D., Shibuya, J. and Tokyo, M., “Swing Motion Control of Casting Manipulation,” *IEEE Control Systems*, vol.19-4, pp.56-64, 1999.