# やったこと

動的障害物の回避を実現させるために　私たちは「webots」と呼ばれるCyberbotics製の物理演算シミュレータを用いて仮想空間上で二輪ロボットを作成し、障害物の配置パターンを5パターン準備してそれぞれの回避方法を強化学習させた。行動回数は4000、最高ステップ数を10000に設定した。強化学習を実現させるために、スタートからゴールにたどり着いたときを正の報酬、障害物に当たったときを負の報酬に設定した。強化学習から得た障害物の距離と角度をSAP-net