近年，機械学習技術の社会実装が活発に行われている．とりわけ，強化学習や転移学習などの技術が知能ロボットに実装されつつある．著者らはこれまでに，認知科学領域の知見である，活性化拡散モデルを応用した知識選択型転移強化学習を提案した．知識選択型転移強化学習を実装した移動ロボットにおいて，静的障害物の回避は実現されているが，動的障害物の回避については検討されていない．本発表では，知識選択型転移強化学習のハイパーパラメータをチューニングすることで，動的障害物回避が実現できることを確認したので報告する．