

卒業論文

視覚と行動の end-to-end 学習により 経路追従行動をオンラインで模倣する手法の提案 (経路選択機能の追加と検証)

A proposal for an online imitation method of path-tracking
behavior by end-to-end learning of vision and action
(Addition of path selection function and verification)

2022 年 12 月 3 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

19C1101 藤原 柁

概要

視覚と行動の end-to-end 学習により
経路追従行動をオンラインで模倣する手法の提案
(経路選択機能の追加と検証)

本文

キーワード: end-to-end 学習, Navigation

abstract

title

keywords:

目次

第 1 章	序論	1
1.1	背景	1
1.1.1	RoboCup	1
	参考文献	2
	付録	3
	謝辞	4

图目录

1.1	Example	1
-----	-------------------	---

表目次

第 1 章

序論

1.1 背景

1.1.1 RoboCup



Fig. 1.1 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．