

第1章 序論

背景

本研究の目的

本論文における研究3要素

本論文の構成



第2章 関連研究

関連研究



第3章 知識選択型転移強化学習を用いた動的障害物回避

本研究のアプローチ

提案手法に用いる技術

提案システムの構成

数値的な評価指標

最適化シミュレーション

提案システムの詳細



第4章 シミュレータ実験

実験環境について

予備実験

シミュレーション実験

最適化実験

実験結果

手法比較



第5章 結論

結論

今後の展望