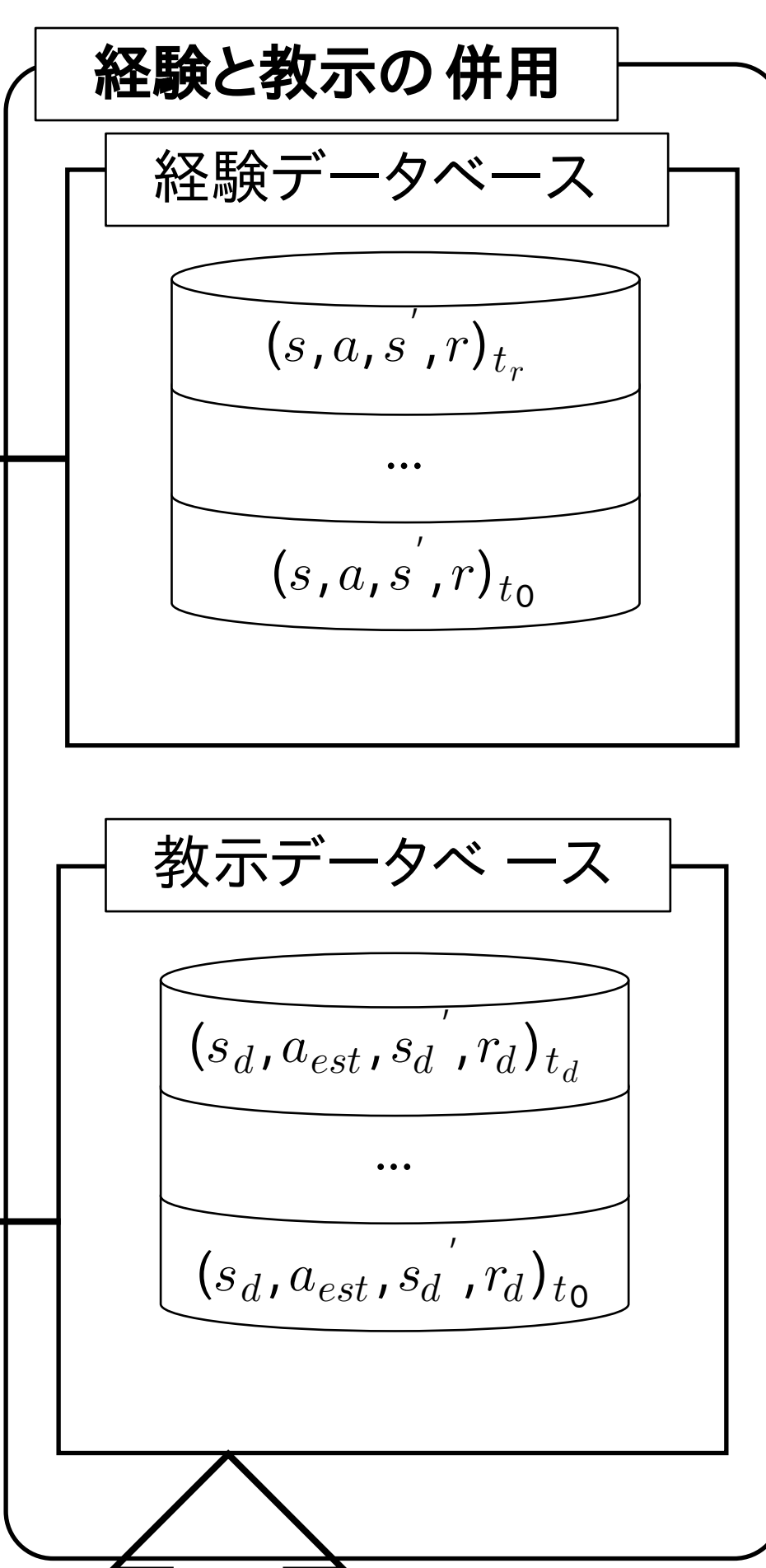


重要度操作



デモンストレーションに基づく報酬関数

Demonstration by expert

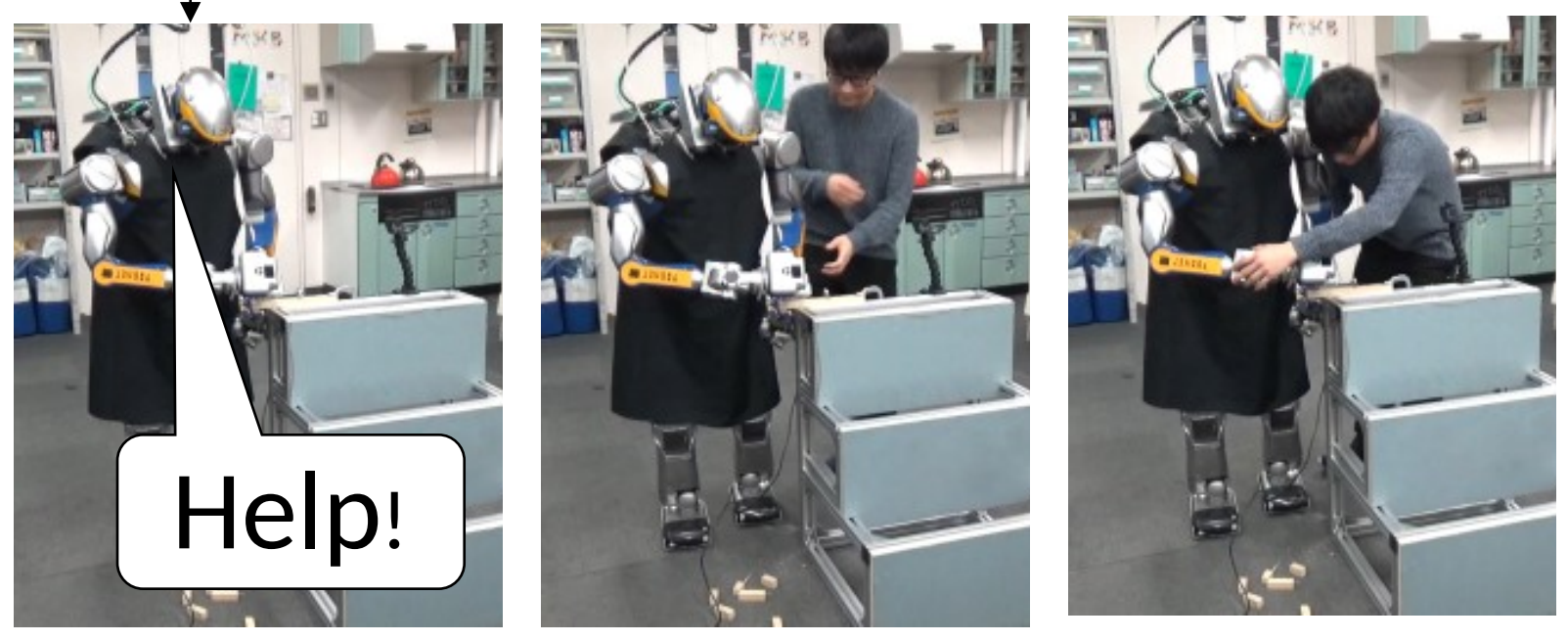
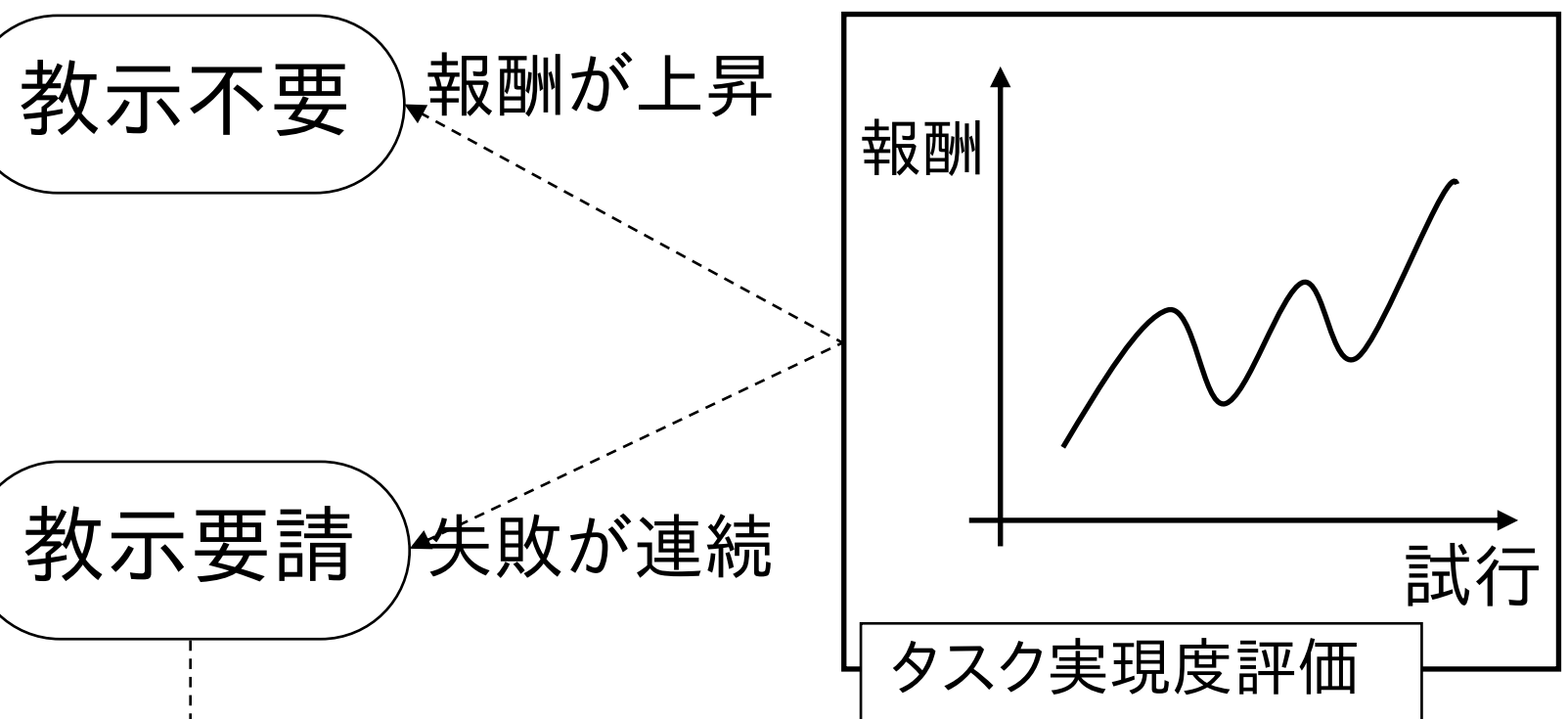
Microphone to record sound

Success

Fail

人のデモンストレーションとの近さをもとに報酬を計算

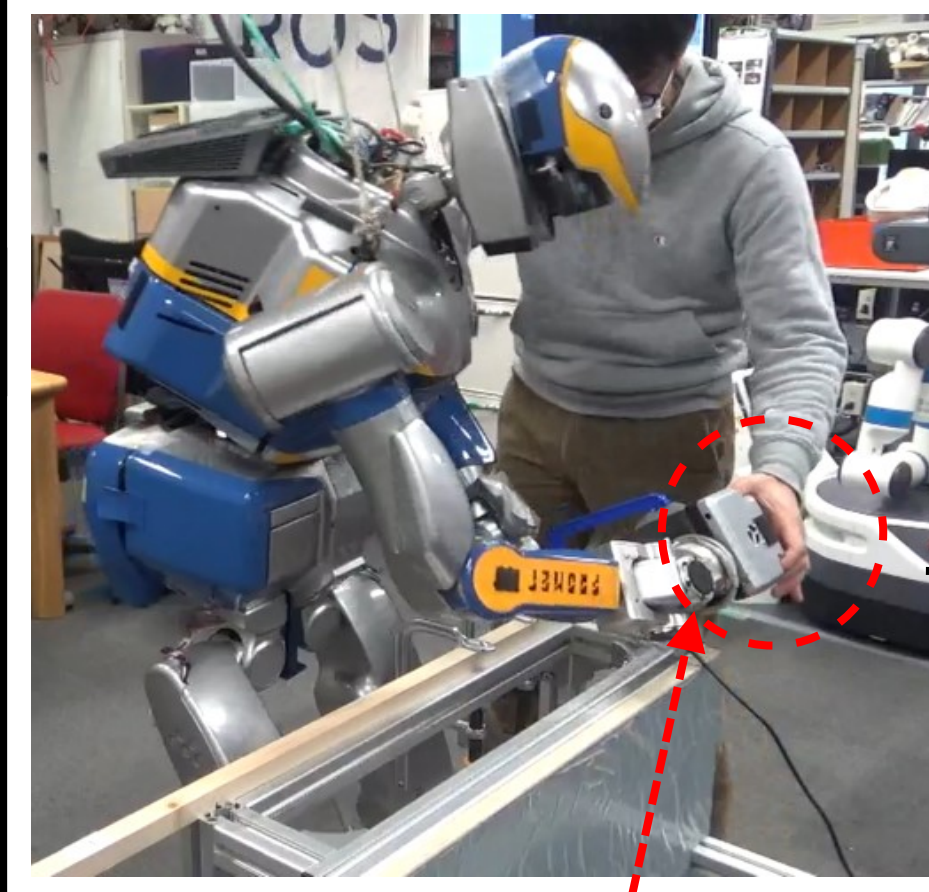
能動的教示要請



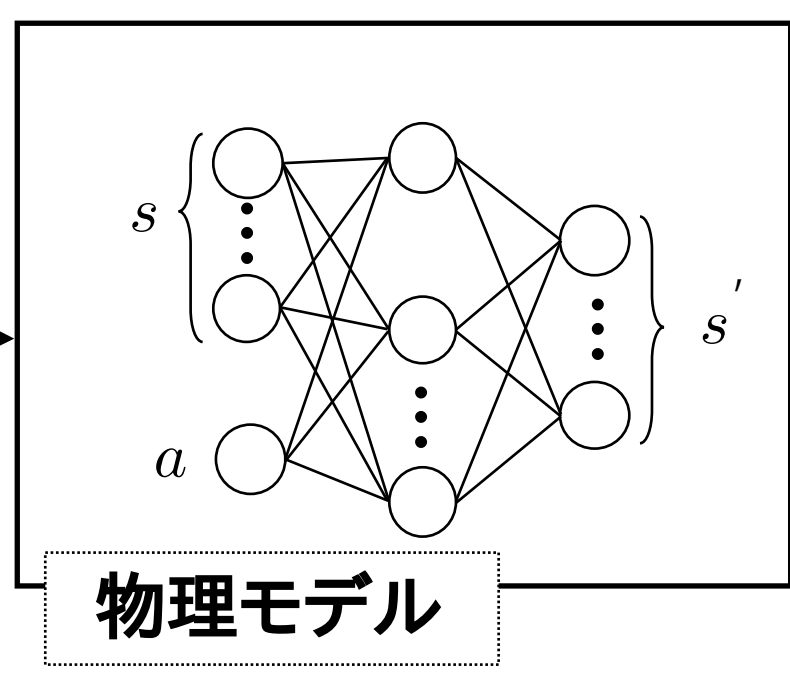
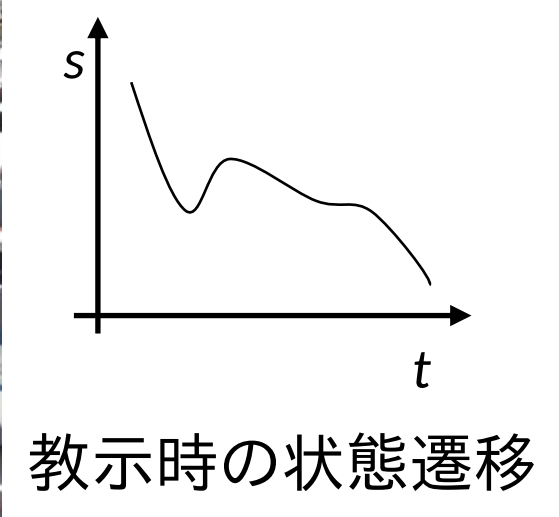
教示データ

教示要請

教示再現行動推定



インタラクティブな教示で
状態(道具反力, 速度等): $s_d \in \mathbb{R}^n$
報酬(タスク実現度): $r_d \in \mathbb{R}$ を記録



物理モデルを用いて教示時の
状態遷移を再現するための
行動を推定