

研究計画書

先進工学部 未来ロボティクス学科 20C1015 今井悠月

1 研究題目

1.1 これまでの研究

私はこれまで、「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 (経路への復帰行動の解析と復帰行動を強化する教師データ収集法の検討)」というテーマに取り組んできた。本研究では、自律移動ロボットにおけるナビゲーション手段の追加を目的としており、.

1.2 これからの研究

2 入学後の抱負

入学後は現在行っている研究をさらに発展させていくつもりである

3 研究計画