

効率の良い目標推定アルゴリズム を用いた機械学習

応用

- 人間行動の解釈
- ウェブエクスペリエンスの分析
- イミテーションによるロボット制御

課題・解決策

知能システムや知能ロボットの構築、ヒトや動物などの意思決定者の行動の理解には、行動の観察から行動者の目標を推定することが重要です。

本技術は行動に関するデータから行動者が目指す目標を推定するためのモデル・フリー型アルゴリズムで、メモリ使用量などの負担をより少なく計算することが可能です。また、従来の方法よりも行動選択手順を効率的および正確に回収することが可能になります。

利点

- 分析用の小さいデータセット
- メモリ使用量の削減
- 計算コストの削減

特許出願中

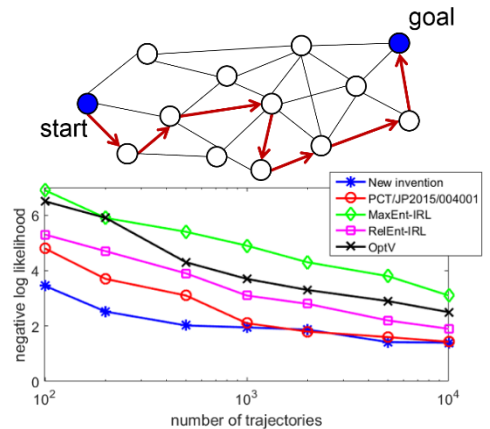
キーワード

逆強化学習、目的関数、想定目標、知能システム、ロボット工学、ロボット制御、

問い合わせ先

事業開発・技術移転セクション

bdtl@oist.jp または +81-(0)98-966-8937



上図: スタートからゴールまでの選択にかかる分岐点をディビジョン・ツリーで表した図。目的関数によりスタートからゴールまでの最適な意思決定を行う。
 下図: 本技術(青)と既存技術を比較した図。