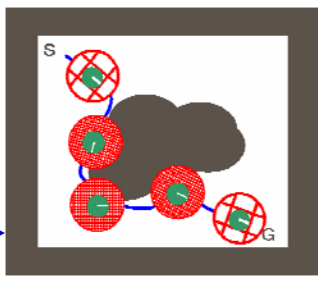
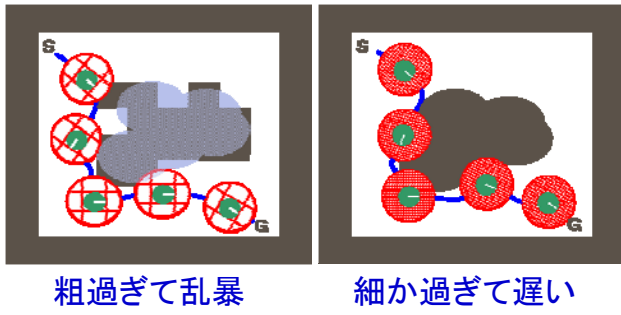
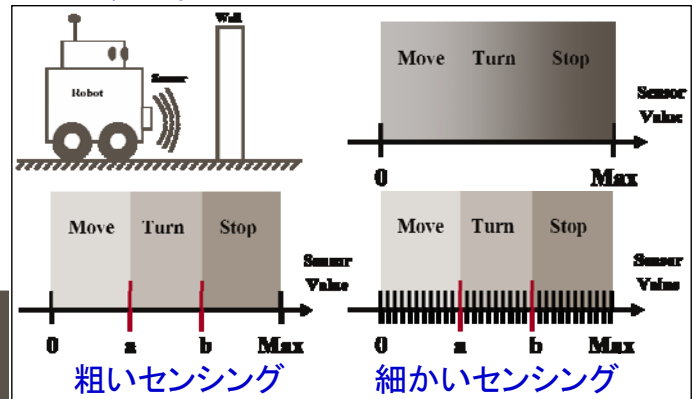


AGPA によるエージェントの行動制御

- エージェントの行動制御を行なう場合, 実環境との親和性を持たせるためには入力を連続値にする必要があるが, **次元の呪い問題**が生じる.
- 例えばセンサ解像度が増加することが計算量の増加を生じさせる.
- 低すぎる → 障害物を誤認識する.
高過ぎる → 計算量が膨大になる.

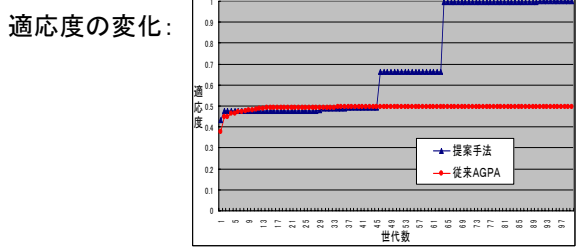
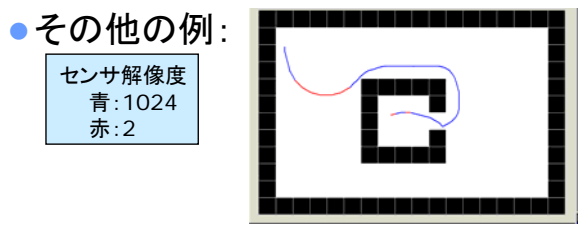
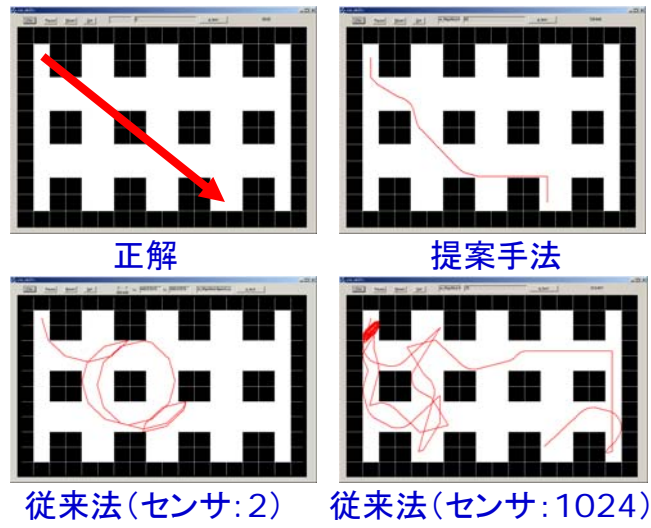
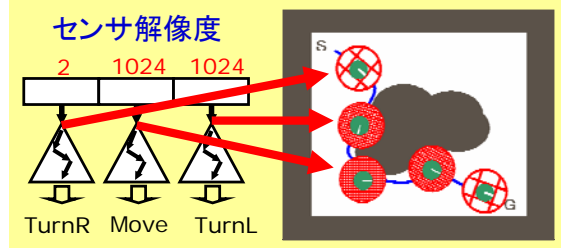


理想的なセンシング (大胆かつ繊細)
衝突の心配が少ないときは速く移動し, 障害物付近では細かく移動して回避.

- 右のようなセンシングを目指す →

実験結果

- エージェントの状態に応じてAGPAによってセンサ解像度を適切に変化させて移動する.
- 問題設定: 実数空間中の最短経路問題.



- 提案手法ではセンサ解像度を適切に使い分けることでうまく行動している.