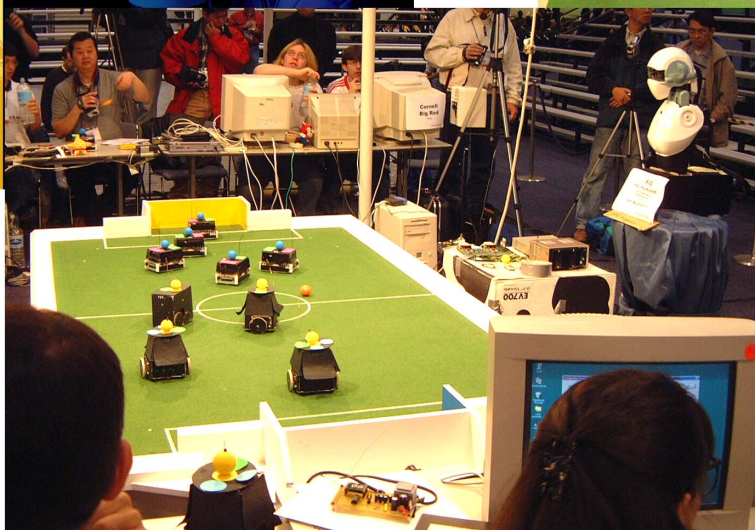


# 人工知能学会 第12回 SIG-Challenge 研究会



2001



2001年4月27日  
福岡工業大学  
(第4回ロボカップジャパンオープン2001)

## 目次

1. 方策勾配法を用いた移動ロボットの行動計画法 -問題の多様性への対応-, 五十嵐 治一 (近畿大学) . . . . .	1
2. 対戦型マルチエージェントシステムにおけるチーム構成の戦略の獲得, 田村 隆, 高橋 泰岳, 浅田 稔 (大阪大学大学院) . . . . .	7
3. PVM を用いたロボットのタスクの分散化に関する検討, 中野 博史, 鈴木 英智, 長内 真人, 安井 慎太郎, 渡辺 一郎, 櫻尾 次郎 (三重大学) . . . . .	12
4. KU-Boxes2001 における高速色抽出処理, 田中 一基, 影山 茂, 五十嵐 治一, 黒瀬 能幸 (近畿大学) . . . . .	18
5. RoboCup シミュレーションリーグ人間参戦システム OZ-RP の提案, 秋田 純一, 西野 順二, 久保 長徳, 下羅 弘樹, 藤墳 到 (OZ-RP Project) . . . . .	23
6. 情報量による移動ロボットの注視制御のためのセンサ空間構成, 光永 法明, 浅田 稔 (大阪大学大学院) . . . . .	29
7. KU-Boxes2001 における走行加速度の向上と経路計画について, 早津 哲道, 飯土井 修一, 五十嵐 治一, 黒瀬 能幸 (近畿大学) . . . . .	35
8. ヘテロジーニアスチーム OZ における協調的行動の分析, 伊藤 暢浩, 西野 順二, 森下 卓哉, 久保 長徳 (Open Zeng Project) . . . . .	40

© 2001 Special Interest Group on AI Challenges  
Japanese Society for Artificial Intelligence  
社団法人 人工知能学会 AI チャレンジ研究会

〒162 東京都新宿区津久戸町 4-7 OS ビル 402 号室 03-5261-3401 Fax: 03-5261-3402

(本研究会についてのお問い合わせは下記にお願いします.)

---

**AI チャレンジ研究会**

主 査

奥乃 博

京都大学大学院 情報学研究科

知能情報学専攻 音声メディア分野

〒606-8501 京都市左京区吉田本町

075-753-5376 Fax: 075-753-5977 /

科学技術振興事業団 ERATO

北野共生システムプロジェクト

okuno@nue.org

**Executive Committee**

**Chair**

**Hiroshi G. Okuno**

Dept. of Intelligence Science and  
Technology, Graduate School of

Informatics, Kyoto University

Yoshida-honmachi Sakyo-ku,

Kyoto, 606-8501, JAPAN /

Kitano Symbiotic Systems Project,  
ERATO, JST

**担当幹事**

浅田 稔

大阪大学大学院 工学研究科

知能・機能創成工学専攻 創発ロボット工学講座

〒565-0871 大阪府吹田市山田丘 2-1

06-6879-7349 Fax: 06-6879-7348

asada@ams.eng.osaka-u.ac.jp

**Secretary in Charge**

**Minoru Asada**

Dept. of Adaptive Machine Systems

Graduate School of Engineering

Osaka University

2-1 Yamadagaoka, Suita,

Osaka 565-0871, JAPAN

---

SIG-Challenge web page; <http://www.symbio.jst.go.jp/sig-challenge/>