

# 要旨

## 観察による RoboCup エージェント学習の インタフェースシステム

田村 和也

本論文では，RoboCup シミュレーションで使用するソフトウェアエージェントを，人が操作し，且つ，そのログをとることの出来る SemiReal システムに関することを述べる．SemiReal システムは，高知工科大学情報システム工学科ラック研究室で行っている RAIK-NTG4 プロジェクトのテーマの一つであり，同プロジェクト内の，エージェントに人間の意志決定挙動を適用させるシステムである Huma システムに使用する，人の意志決定のログをとることを目的に開発したシステムである．

キーワード SemiReal システム，人の意志決定挙動，Huma システム，RoboCup.

# Abstract

## The Interface System for Learning By Observation Applied to RoboCup Agents

Kazuya Tamura

This paper describes the SemiReal system which people can operate the software agent who uses it in a RoboCup simulation, and can take the logs.

A SemiReal system, creates the logs of decision making of people used for the Huma system, is one of the themes of RAIK-NTG4 project currently undertaken at Ruck Laboratory, Department of Information Systems Engineering, Kochi University of Technology. And Huma system is a system which applies man's decision-making action to an agent.

***key words*** SemiReal system , People's decision-making action , Huma system, RoboCup.