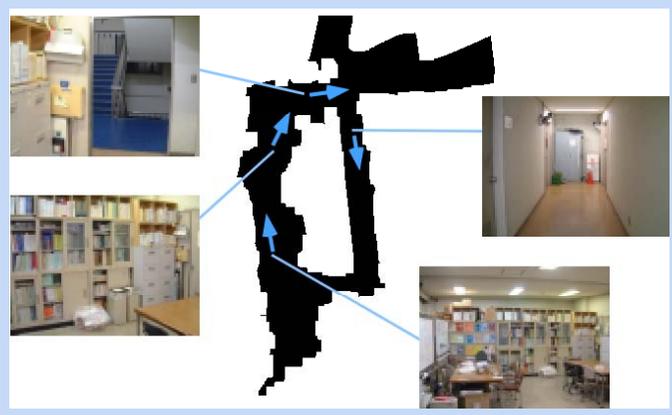


# ロボットのための視覚環境認識

## 屋内環境認識

カメラやレーザ距離センサのデータを解析して、障害物や人間などの周囲環境を認識



視覚とレーザ距離センサによる  
屋内移動可能領域(2次元)の自動生成



屋内環境の  
3次元モデル化

## 屋外環境認識

視覚により道路や場所を認識し自律移動



季節・天候の  
変化の下での  
場所認識



エッジセグメント  
による検出



エッジ密度の違い  
による検出

安全な移動のための複数画像特徴を用いた通行可能領域検出