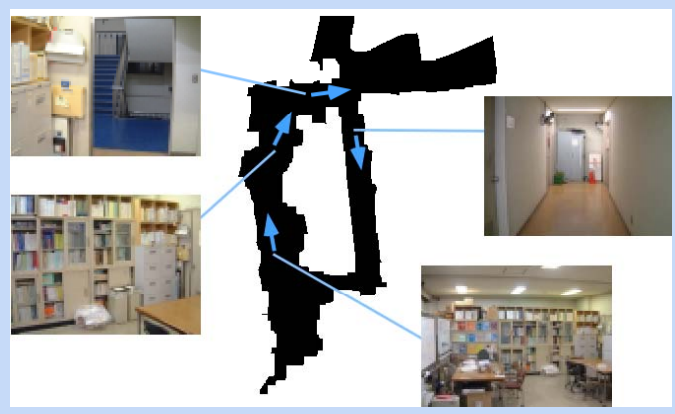


ロボットのための視覚環境認識

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