

## 運動学習ロボット制御・画像処理

見学の所要時間： 10分

### 多層神経回路網による画像処理

● 視覚系を模擬した階層型畳み込みネットワーク(CONN)やネオコグニロンを用いた実画像認識を目指します。

### 身振りで制御する自律移動ロボット

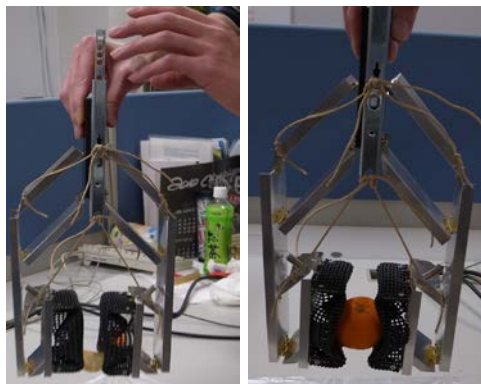
● ステレオカメラを用いたマーカレス身振り認識アルゴリズムや前方向移動機構を開発しています。

### 見まねロボット、スキル獲得ロボット、...

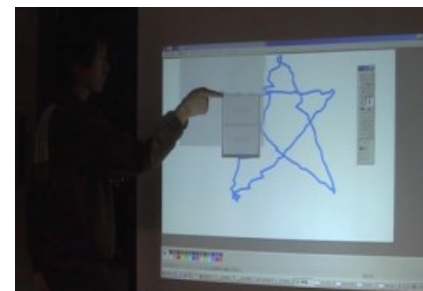
● 見まねによる運動学習ロボットや自動的に学習してスキルを獲得するロボットの開発を目指します。



球駆動式全方向移動機構



柔軟物把持機構  
ポテチチップス、みかん把持



手によるプロジェクタ画面の  
マウス操作



マーカレス身振り認識



身振りで制御するロボット