

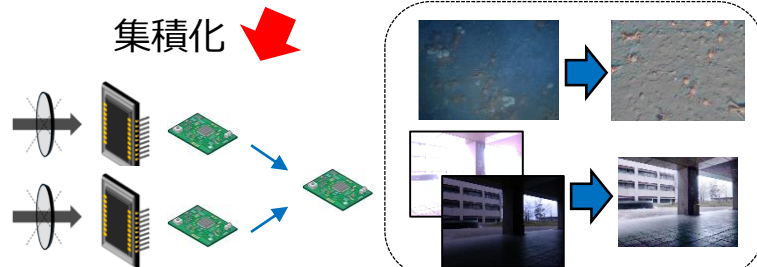
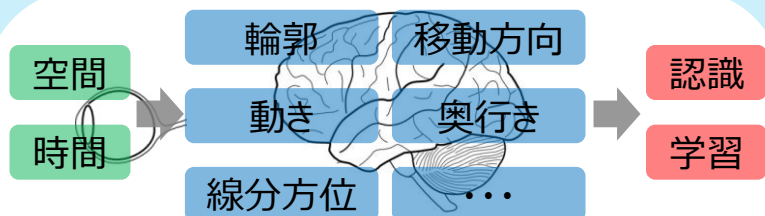
生体に学んだ視覚情報処理システムの開発
とそのロボットへの応用



URL : <http://www.brain.kyutech.ac.jp/~s-yasukawa/>

基盤技術研究

生体模倣型感覚情報処理システム
の実現



色恒常性・順応・イベント駆動処理 etc..

環境適応・小型・省電力・高速処理

応用研究

海洋や農場などのフィールド：
非構造的・時空間的に変化



海底環境の知覚
・生物捕獲



菜園環境の可視化・
形態計測・収穫

その場その時刻に対象を
観測／操作するフィールドロボットに
搭載し，実証試験