

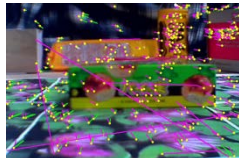
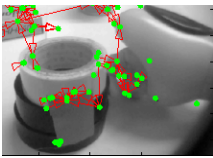
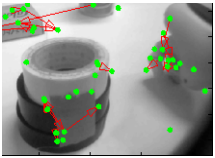


小林准教授

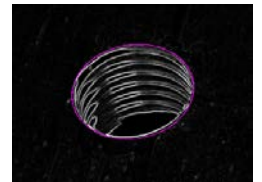
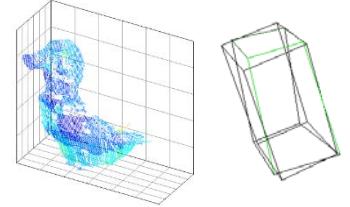
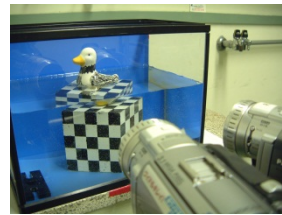
ロボットと知能・センサ情報処理の研究：ロボットの認識・制御の研究 や画像処理・画像認識の研究を行っています

視覚情報による世界の理解

動作しながら環境・物体などを自分で識別



極限環境(宇宙・海中)センシング



水中物体計測

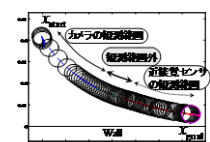
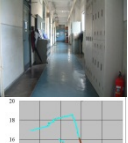
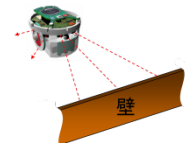
宇宙構造物計測

腕型・人型ロボット



マニピュレータ・ヒューマノイドによる
物体操作・動作学習

自律移動ロボット



最適制御・動作生成と協調作業の学習

地図生成

無人車両のナビゲーション

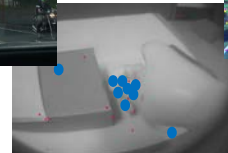


無人車両 (UGV)

対象とする不整地環境
(野山・大きな凹凸・傾斜)

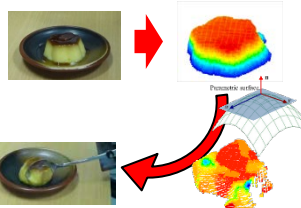
シミュレーション
と経路選択学習

ロボットの環境認識



ロボット動作環境の認識・道路状況認識

食事支援ロボット



マニピュレータとレーザー
レンジファインダー

3次元形状推定と
すくい動作の計画

福祉・ヒューマンインタフェース



ウェアラブルビジョン
(視覚障害者の支援)

色覚障害支援システム