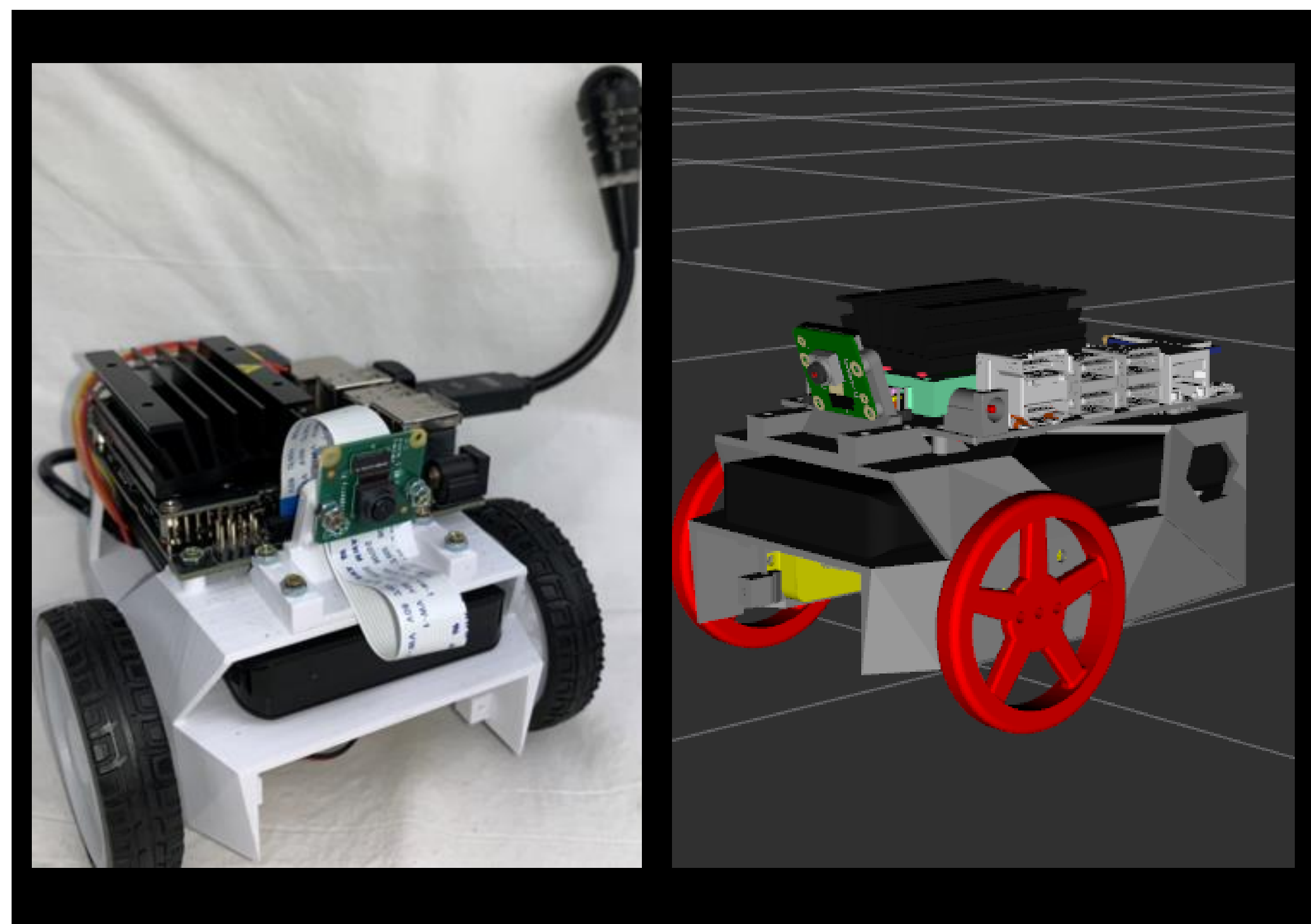
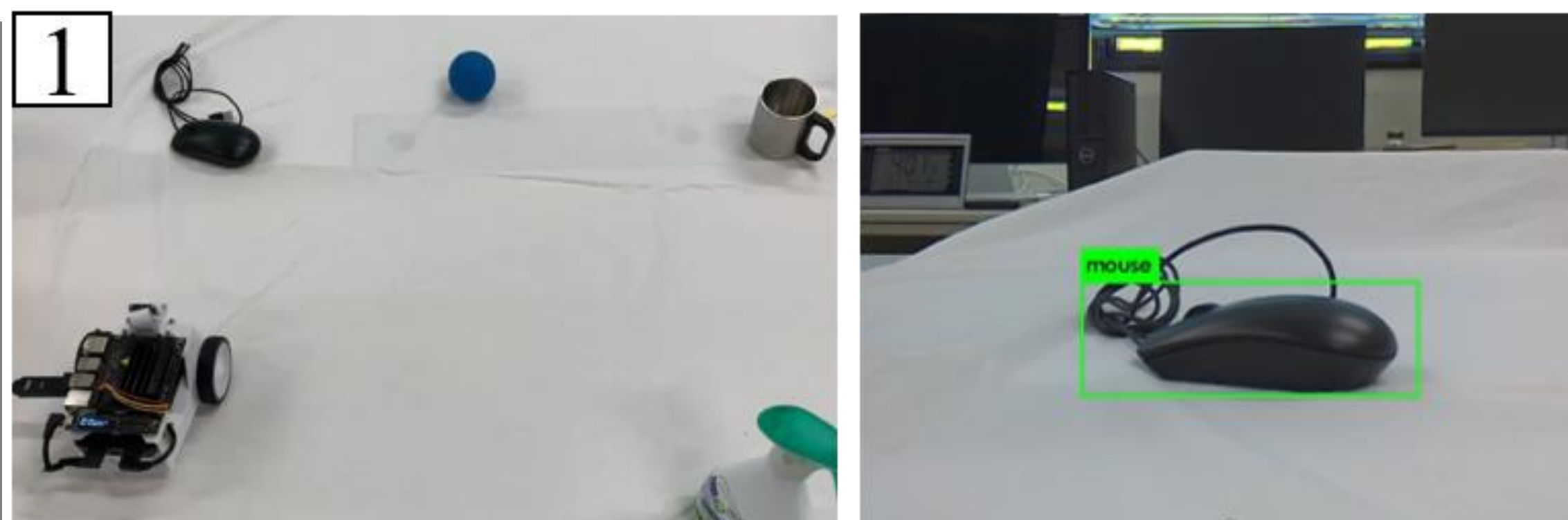


# 環境認識機能を有する 移動ロボットの制御

人と相互作用を行う  
ロボットをソフト  
ウェア・プラットフォーム  
フォーラムのROSを用  
いて研究しています。



音声認識とDeep  
Learningによる画像  
認識を用いて、  
音声で指示された  
物体をロボットが  
探索します。



文章認識や3Dカメラ  
を用いた実用性の向  
上と機械学習を用い  
た探索の推定を検討  
しています。