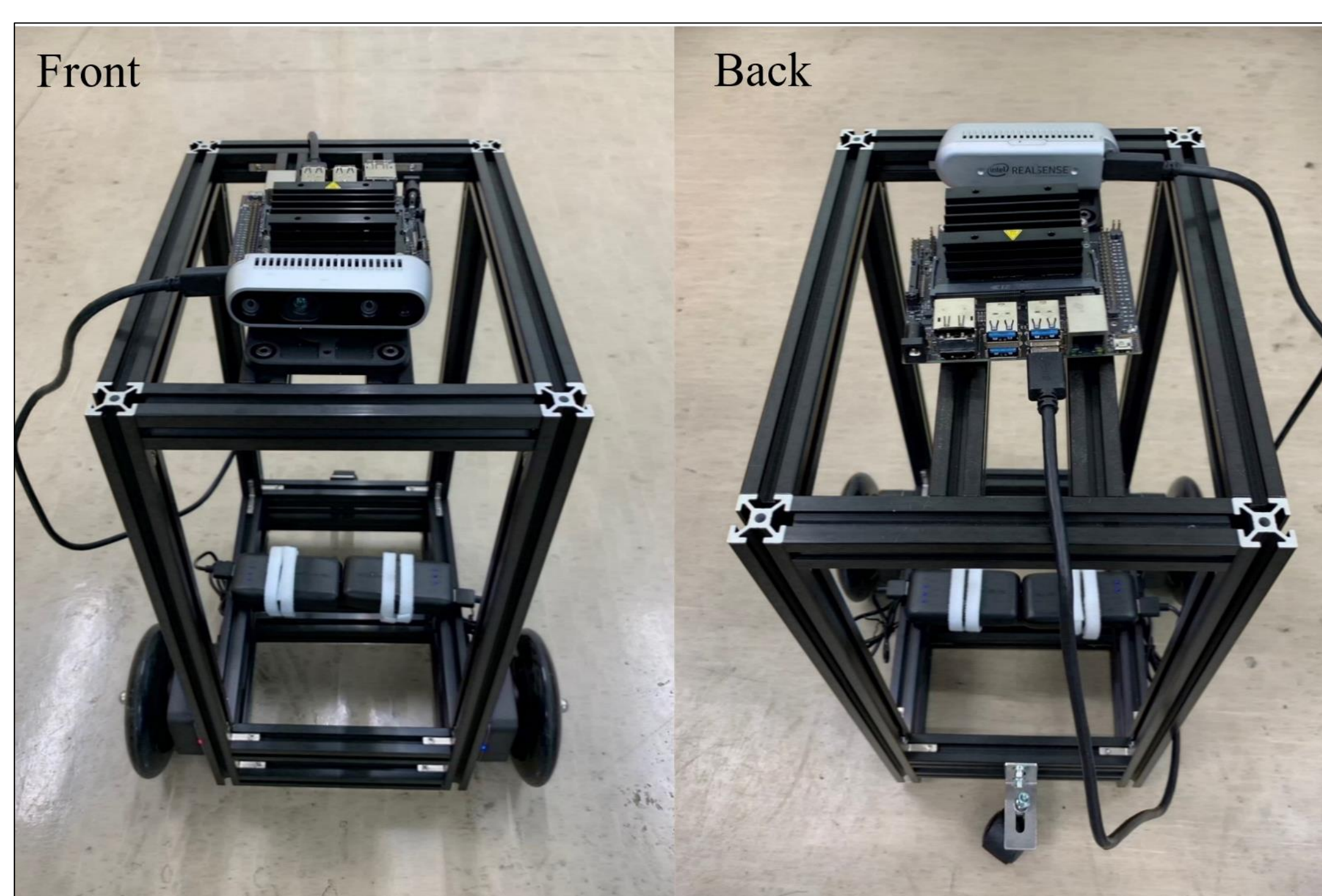


人や環境を認識するAI移動ロボット

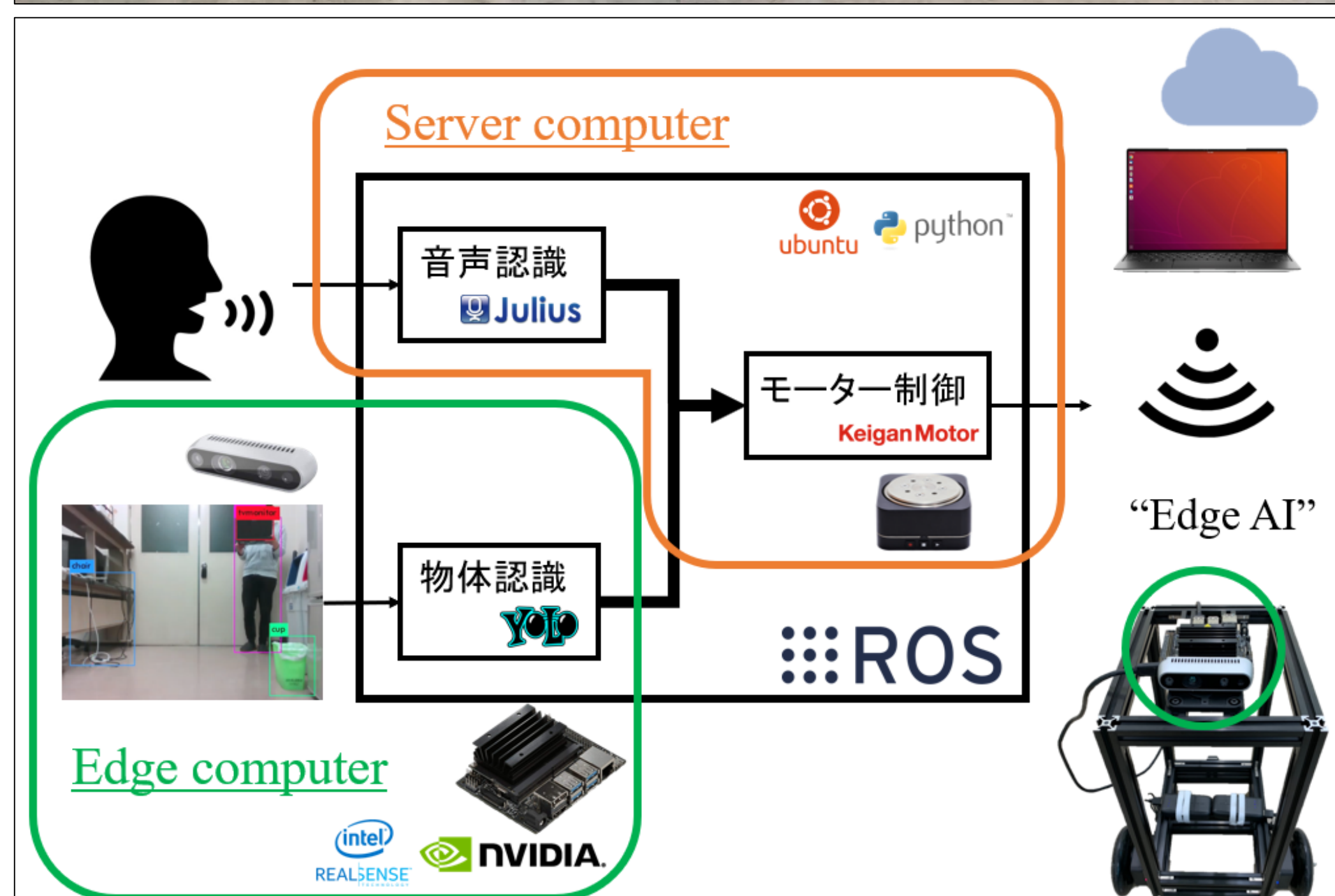
~ AI Mobile Robot with Human-Environment Cognition ~

The purpose of this study is to provide a mobile robot the ability to perceive its surroundings using image processing and deep-learning. This faculty increases the versatility of robots and could span their usages to tasks such as guidance and transportation.

目的：
人や環境を認識する機能を有するAI移動ロボットの開発・実験プラットフォームの構築



Deep Learningを用いた物体検出により，周辺の環境を認識でき，人間と共棲できるロボットの開発を目指す



物の運搬等の生活支援，環境の理解による危険予測や行動分析等汎用性の高いロボットができると考えている

