

球面カメラモデルに基づいた全方位画像処理

車椅子ロボットの利用者の意思理解と意図推定

全方位視覚車椅子ロボットの運転補助と見守り

テーブルミーティングのコミュニケーション解析

ただ1台のカメラでロボットを走行させる (Vision-Only Approach)

言語視覚による高度なロボットのインタフェースを構築する

利用者との意思疎通や意図推定を通して相棒になるような車椅子ロボットを実現する