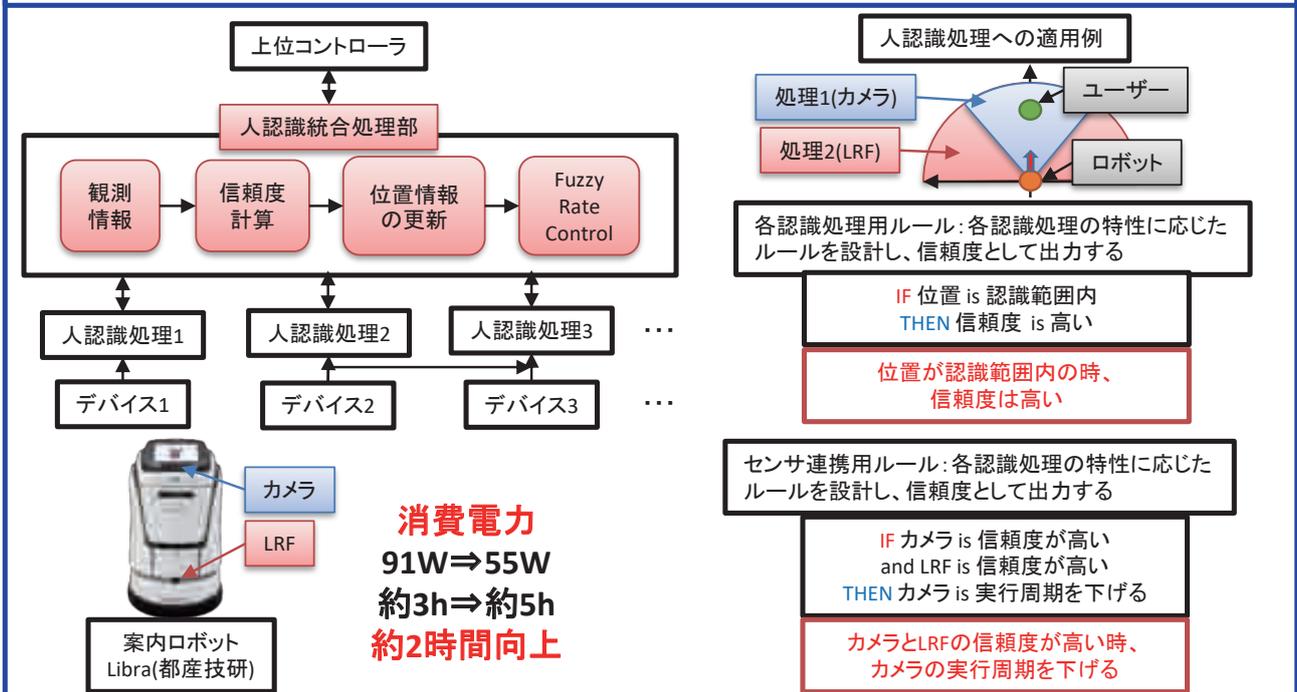


複数センサを活用した 人認識コンポーネントの省電力化

ロボット開発セクター 中村 佳雅
TEL : 03-5530-2706

サービスロボットには画像処理が用いられる。大量の計算を行うため消費電力が問題になる。複数センサを用いて、複数の人認識処理を**省電力かつ補完的**に組み合わせるシステムの開発を行った。

内容・特徴



従来技術に比べての優位性

- ① 処理性能を損なわずに省電力化
- ② 2種類のルールに経験的知識を集約
- ③ 複数の認識処理を補完的に結合

予想される効果・応用分野

- ① ロボットの稼働時間と機能性の向上
- ② 協働型サービスロボットへの応用
- ③ オープンソース等の迅速な活用

提供できる支援方法

- 共同研究
- 技術相談
- オーダーメイド開発支援

知財関連の状況、文献・資料

➢ 知財関連

特開2017-219389

名称：物体追跡装置、物体追跡方法、及び物体追跡プログラム

➢ 文献・資料

[1]中村、武田：電子情報通信学会総合大会，D-12-64，(2018)

共同研究者 武田有志（ロボット開発セクター）