

入江 清(千葉工大, 東工大), 杉山将 (東工大), 友納 正裕(千葉工大)

移動ロボットの自律走行を目的とした道路認識

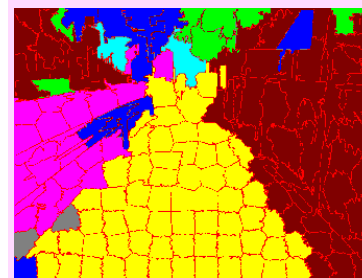


ロボット特区実証実験推進協議会のWebサイトより引用

- 事前情報: 電子地図とロボットの位置
- 物体の存在確率を地図に付与、ベイズ推定の事前確率とする
- 実環境実験データで評価、認識率向上を確認



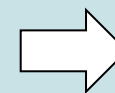
superpixel単位で分類



| | |
|------|----------|
| ■ 歩道 | ■ 空地 |
| ■ 車道 | ■ 植物 |
| ■ 壁 | ■ 縁石 |
| ■ 白線 | ■ ガードレール |

認識精度向上

SVM
48.0%



提案手法
81.6%