

# D-62 相互情報量を用いた移動ロボットの自己位置推定

入江清(千葉工大/東工大)

杉山将(東大)

友納正裕(千葉工大)

- 目的：ロボットの自律走行・自動運転車
- 従来手法の問題
  - ロボット用地図を事前に構築する必要がある



既存の市街地図を使った自己位置推定を提案

市街地図



境界線

領域

異種情報を  
相互情報量で  
対応付け

センサデータ

形状

色

テクスチャ

