

■ データマイニング・機械学習の 普及可能な自律移動ロボットへの応用

鈴木研究室では、自ら考え行動する、安価なロボットの発見・学習機能についての研究を進めています。主な目標は長期間にわたる人見守りです。画像、骨格グラフ、センサー計測値の系列データなどを対象に、分類学習・クラスタリング・異常検出手法などを開発しています。

人見守り(発表予定)

異常検出¹

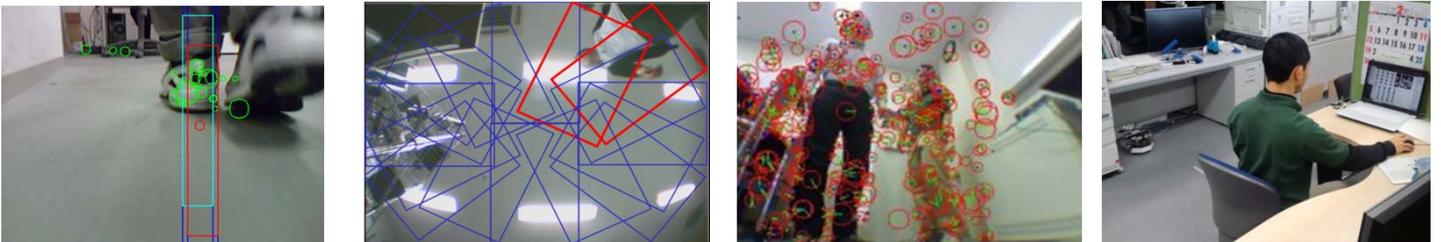


人追跡²

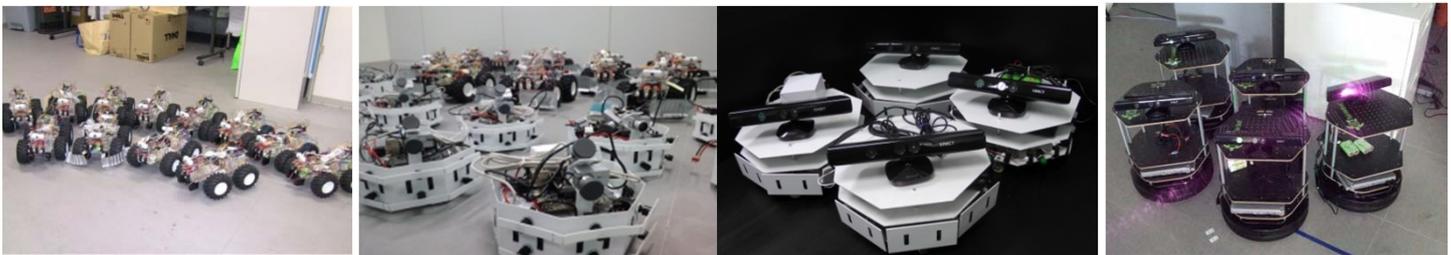
人検出³

特徴抽出⁴

状態予測⁵



ロボット群(の一部)



参考文献

1. [Suzuki, Matsumoto, Kouno DS'12].
2. [Deguchi, Suzuki 国内大会'12].
3. [Matsumoto, Sebag, Suzuki ISCIS'11].
4. [Takano, Loshchilov, Meunier, Sebag, Suzuki Aml'13].
5. [Kouno, Takayama, Suzuki IAT'12].