

教授 郷古 学

キーワード

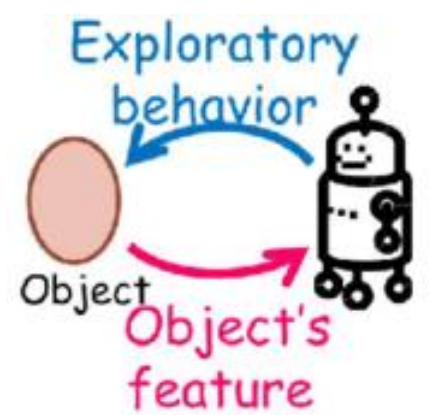
人工知能、機械学習

産学連携に関するシーズ（研究・教育・商品開発など）

ロボットによる物体識別のための行動学習

ロボットが物体を識別する場合、識別対象となる物体に対して、ロボット自身が能動的に動くことで、識別が容易になる場合があります。この様な、物体識別のために有効な特徴を抽出するためのロボットの動きを探索行動(exploratory behavior)と呼びます。

ロボットの設計者が探索行動を設計する場合、識別する物体やロボットに関する多くの事前知識が必要となってしまう。本研究では、探索行動を、試行錯誤的な学習によりロボット自身に獲得させる方法を提案しています。



研究成果の応用例、活用分野、企業等への提案事例

身近な生活環境で活躍するロボットを実現する上で、必要不可欠である「未知物体の物体識別」機能を向上させることが期待できます。

連絡先

E-mail : gouko@mail.tohoku-gakuin.ac.jp TEL: 022-354-8730

ホームページ

<http://www.ipc.tohoku-gakuin.ac.jp/ailab/>