


所属部門	計測・制御	
研究分野	知覚情報処理・知能ロボティクス	専門分野 制御工学, 画像処理, パターン認識, ゲーム学
	村田 知也 講師 博士 (工学) 電子情報工学科 知覚情報処理演習室 murata@fukui-nct.ac.jp	キーワード ロボット経路計画, 画像認識, ゲームアプリ 所属学協会・研究会 情報処理学会, ロボット学会, 次世代ロボット研究会・北陸

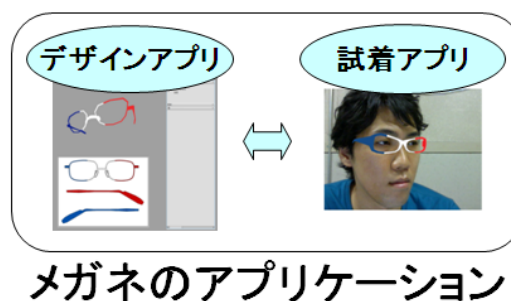
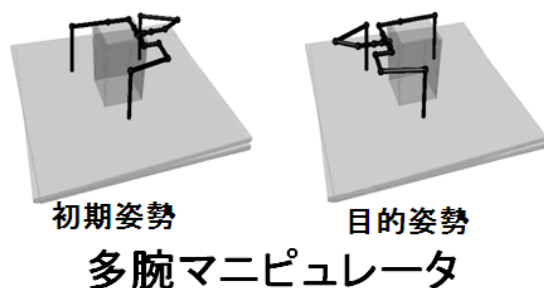
研究テーマ

【マニピュレータの経路計画】

● マニピュレータとはロボットアームのことです。そのマニピュレータを初期姿勢から、障害物と干渉しない目的姿勢までの経路を計算する問題は経路計画と呼ばれています。従来の方法では膨大な計算量が必要になるので、高速化のできる手法を提案します。また画像認識を利用してトマトの収穫ロボットの開発をしています。

【メガネをバーチャルに試着する研究】

● 映像やセンサーを使って顔や体を認識することで、メガネをバーチャルに試着することができ、リアルタイムにデザインが可能になるアプリケーションの開発を行います。



主要設備・得意とする技術

- ロボットマニピュレータの経路計画シミュレーション。
- i-OS, Android 端末を使ったアプリケーションの作成。
- 画像処理による物体検出と認識。

産官学連携や地域貢献の実績と提案

- トマト収穫ロボットの開発
- 眼鏡企業との研究開発
- ご当地におけるゲームアプリの開発