

第 1 章

まとめ

結論

本研究では，全天球カメラ画像に基づき通路を分類する手法の提案を行い，実環境で取得したカメラ画像を用いて提案手法により通路を分類できるか検証した．実験の結果，カメラ画像から検出器により正しく物体検出が行われた場合は通路の分類を正しく行えることが確認できた．

謝辞

本研究を進めるにあたり，熱心にご指導を頂いた林原靖男教授に深く感謝いたします．また，島田先輩には研究を引き継がせていただき，多くの知識や経験をもとに研究のサポートをしていただきました．また，高橋先輩にも多くのサポートをいただきました．日常の議論を通じて多くの知識や示唆を頂いたロボット設計制御研究室の皆様に謝意を表します．