

参考文献

- [1] 島田滉己, 上田隆一, 林原靖男, " トポロジカルマップを用いたシナリオによるナビゲーションの提案 – 人が道案内に用いる情報の取得と評価 –, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'20 予稿集, 2P1-K02 (2020)
- [2] 島田滉己, 上田隆一, 林原靖男, " トポロジカルマップを用いたシナリオによるナビゲーションの提案 – シナリオに基づく実ロボットのナビゲーション –, 1H2-04, SI2020 (2020)
- [3] Redmon, Joseph, et al. "You only look once: Unified, real-time object detection." Proceedings of the IEEE conference on computer vision and pattern recognition. 2016.
- [4] Redmon, Joseph, and Ali Farhadi. "YOLO9000: better, faster, stronger." Proceedings of the IEEE conference on computer vision and pattern recognition. 2017.
- [5] Redmon, Joseph, and Ali Farhadi. "Yolov3: An incremental improvement." arXiv preprint arXiv:1804.02767 (2018).
- [6] Bochkovskiy, Alexey, Chien-Yao Wang, and Hong-Yuan Mark Liao. "Yolov4: Optimal speed and accuracy of object detection." arXiv preprint arXiv:2004.10934 (2020).
- [7] 澤橋遼太, 細田佑樹, 町中希彰, 山崎亮太, 定國裕大, 草刈亮輔, 黒田洋司 (2018) Edge-Node-Graph 及び分岐点検出に基づく道なり走行ナビゲーションシステムの開発 第 23 回ロボティクスシンポジウム No.18-3, pp.67-72
- [8] 国土地理院: 基盤地図情報ダウンロードサービス, <https://maps.gsi.go.jp/development/ichiran.html>
- [9] LeCun, Yann, et al. "Gradient-based learning applied to document recognition." Proceedings of the IEEE 86.11 (1998): 2278-2324.