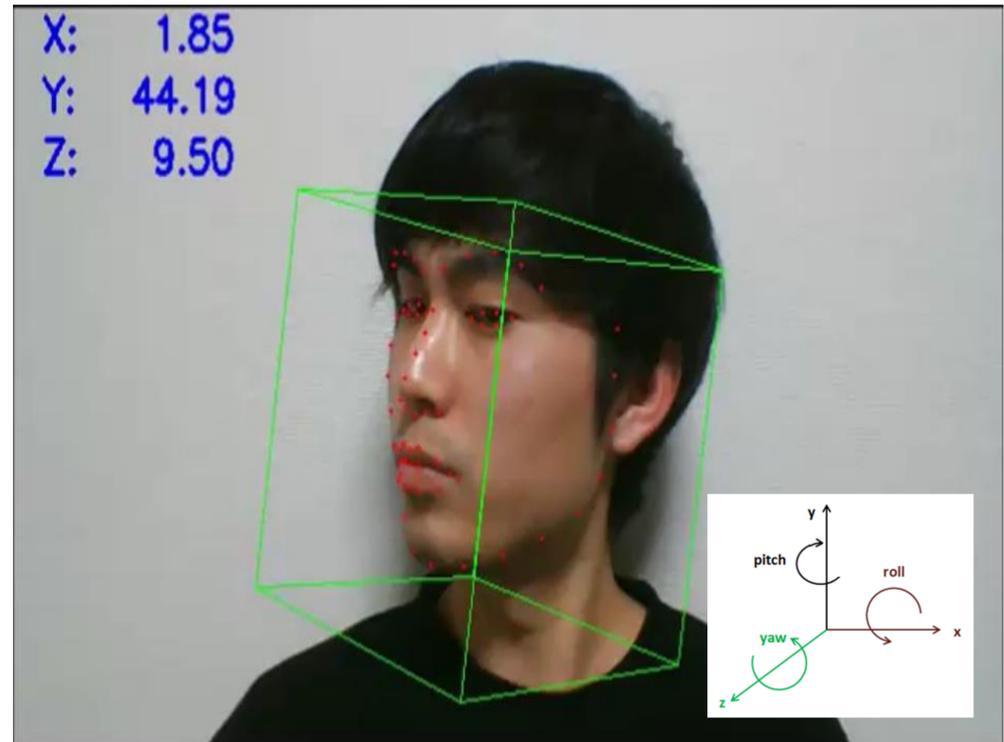
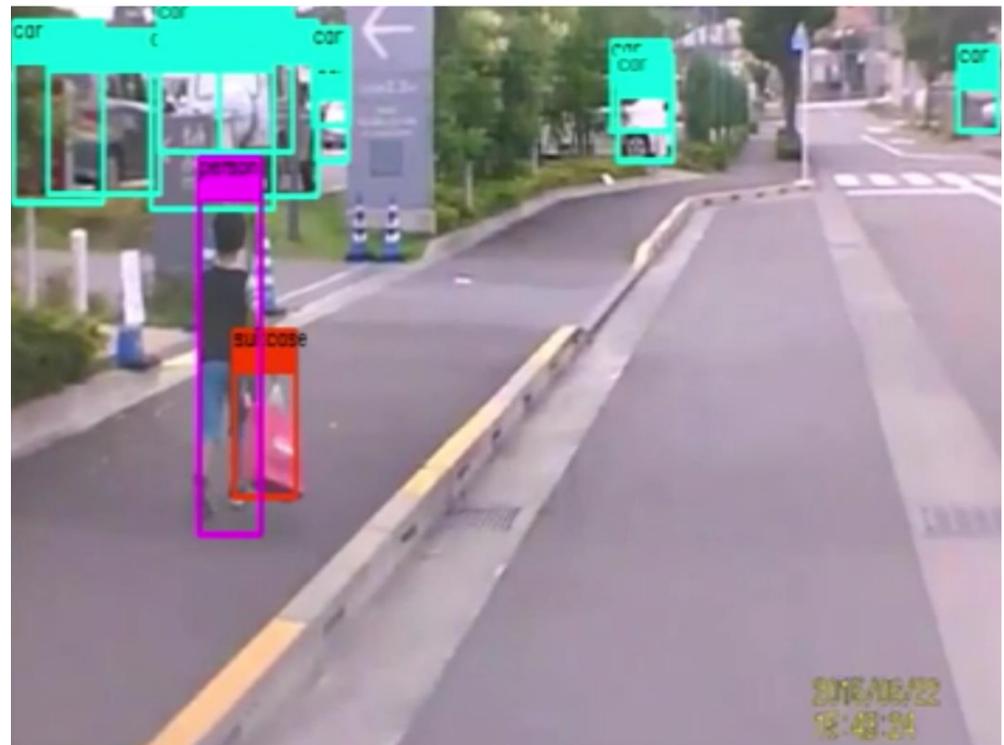


自律運転におけるアイコンタクト 検知による歩行者の安全確保

自動ブレーキシステムが作動する際の自動車と歩行者の「相互認知」について研究を行っています。



深層学習による画像認識を駆使して、カメラ等で捉えたシーン映像から状況を判断します。



歩行者に対して自動運転車が認識している状況のフィードバック機能を検討しています。

