

3次元環境地図と3次元距離センサを用いた移動ロボットの位置推定に関する研究

鄭, 龍振

<https://doi.org/10.15017/1866318>

出版情報：九州大学, 2017, 博士（工学）, 課程博士
バージョン：
権利関係：

(別紙様式 5-2)

| | | | | |
|--------|---------------------------------------|--------------|-----|------|
| 氏 名 | 鄭 龍振 | | | |
| 論 文 名 | 3次元環境地図と3次元距離センサを用いた移動ロボットの位置推定に関する研究 | | | |
| 論文調査委員 | 主 査 | 九州大学 | 教授 | 倉爪 亮 |
| | 副 査 | 九州大学 | 准教授 | 諸岡健一 |
| | 副 査 | 九州大学大学院工学研究院 | 教授 | 山本元司 |

論 文 審 査 の 結 果 の 要 旨

本研究は、3次元環境地図と3次元距離センサを用いた移動ロボットの高速な位置推定手法を開発し、大規模点群地図を用いた移動ロボットの位置推定実験によってその有効性を示したものであり、情報知能工学上価値ある業績であり、博士（工学）の学位に値すると認める