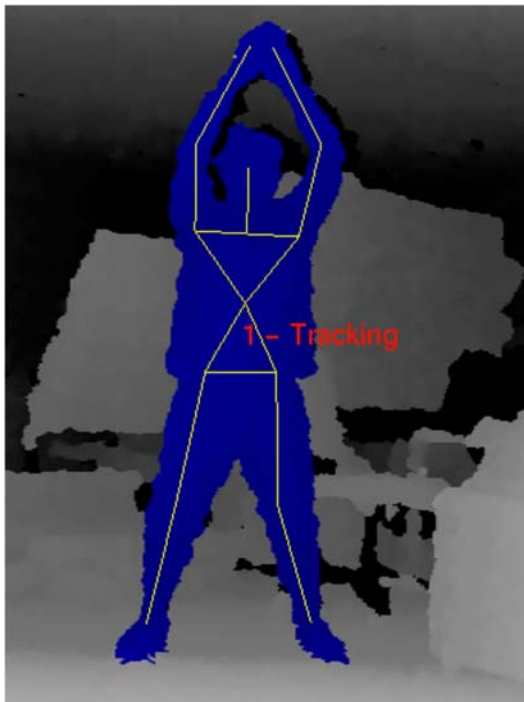


精密センシング・画像処理・パターン認識体験

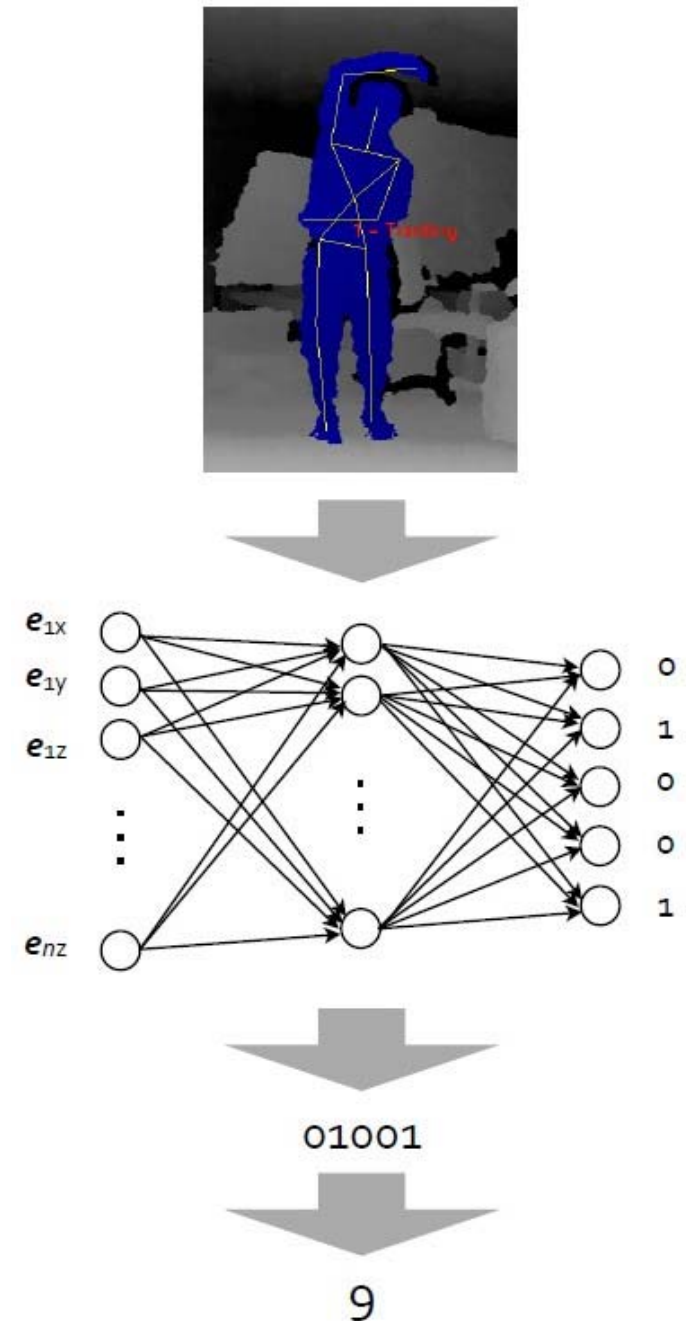
- ニューラルネットワークを用いて, Kinectセンサから得られる身体形状のパターン識別を行います. ニューラルネットワークの基礎を学習するとともに, 身体形状計測・ユーザインタフェース設計について体験します.



Kinectセンサ

精密センシング・画像処理・パターン認識体験

- Kinectセンサを用いて身体形状情報を取得し、その情報をニューラルネットワークで学習させます。最後に新たに身体形状情報を取得させ、過去のどの情報に近いかを判定させます。
- まず、実習の概要、ニューラルネットワーク、実験機器、今回使用するプログラムに関する説明を行います。その後、実際にKinectとPCを用いて、判定器を設計してもらいます。
- 次に、前回の設計の続き、ポーズ等の確認をしてもらいます。
- その後識別コンテストを行います。コンテストはプログラムの変更をどのように考えどう変更したかと、ポーズに関する工夫をプレゼンしてもらい、実際にポーズを判定器で判定します。採点はポーズの種類数と正答率(正しく判定された数/ポーズの種類数)で行います。



精密センシング・画像処理・パターン認識体験

- 日程: 2015年12月5日(土)・6日(日) 各日9:30-17:00頃 (予定)
- 場所: 本郷キャンパス 工学部14号館 8階821室
- 対象者: 理I・理II・理III・1年生
- 受講人数: 最大8名まで
- 担当教員名と連絡先
 - 山川 博司 yamakawa@robot.t.u-tokyo.ac.jp
 - 山下 淳 yamashita@robot.t.u-tokyo.ac.jp
 - 浅間 一 asama@robot.t.u-tokyo.ac.jp
- 受講希望者は10月10日までに山川宛
(yamakawa@robot.t.u-tokyo.ac.jp)にメールで連絡を下さい

