## 目 次

_	
7	
•	
_	

## 序一知能化センシングシステムと センサフュージョン

1.1 センシングシステムの知能化
1.2 センサ技術の課題
1.3 センサ情報の統合と融合への期待
1.4 センサフュージョンと知識
参考文献 <b>5</b>
$ 2\>$
L
センサフュージョンとは
2.1 センサフュージョンがめざすもの
2.2 センサフュージョンの背景
2.3 センサフュージョンの応用分野 ····································
2.4 センサフュージョンの基本的なモデル ····································
2.4 センサフュージョンの基本的なモデル
2.4       センサフュージョンの基本的なモデル

3

## センサフュージョンの開発課題

3.1	現状の概要 …	······18	
3 2	研究開発課題		

## 研究開発課題の焦点

4.1 センサフュージョン技術の展開2 <i>5</i>
4.2 センサフュージョンの新しいパラダイム
──インテンショナルセンシング── ······ <b>28</b>
4.2.1 今, センシング技術に求められているもの <b>28</b>
4.2.2 アクティブからインテンショナルへ <b>29</b>
4.2.3 インテンションの生成と内部モデル構造 <b>32</b>
4.3 センサフュージョンの実現のためのキーテクノロジー
<b>─</b> ─リアルタイム パラレル アーキテクチャ <del>-</del> ── ········33
参考文献 <b>35</b>
5
生体の感覚統合モデル
5.1 感覚統合の基本的な考え方39
5.1.1 思想的な背景 <b>39</b>
5.1.2 感覚統合における共通の基体 <b>40</b>
5.1.3 高次情報処理の介在 <b>42</b>
5.1.4 時間的要因 <b>42</b>
5.1.5 実世界を認識する階層モデル <b>43</b>
5.2 空間知覚の統合モデル ····································
5.2.1 空 間 知 覚 <b>45</b>
5.2.2 空間知覚の形成に必要な機能 <b>46</b>
5.2.3 運動時の空間知覚 <b>49</b>
5.2.4 視覚性空間の脳内表現 <b>56</b>
5.2.5 運動性空間 <b>64</b>
5.2.6 工学の立場からの研究課題 <b>73</b>
5.2.7 期待される効果,波及効果 <b>75</b>
5.3 感覚と運動の統合モデルと能動性 ····································
5.3.1 感覚機能と能動性 <b>75</b>
5.3.2 感覚と運動 82

5.3.3 異種感覚と運動の統合モデル 87	
5.4 感覚統合の神経回路網モデル	92
5.4.1 脳幹における感覚統合の例 <b>92</b> 5.4.2 大脳皮質における感覚統合の例 <b>95</b>	
5.4.3 これからの課題 <b>96</b>	
5.5 両眼融合のモデル	97
参考文献 105	
6	9
センサフュージョンのため	<i>(</i> )
ハードウェアとソフトウェ	
// 「ドラエノ <b>こ</b> フフトラエ	
6.1 センシングに必要な基盤技術	
6.2 リアルタイム パラレル アーキテクチャ	25
6.2.1 ハードウェア <b>125</b>	
6.2.2 ソフトウェア <i>136</i>	
参考文献 148	
7	7
+>/ <del>+</del> +===================================	
センサフュージョンシステム。	
アルゴリズ』	4
7.1 センサフュージョンシステムの構築	55
7.1.1 応用システムの構築 <b>155</b>	
7.1.2 インテンショナルセンシングの構造 <b>156</b>	
7.1.3 認識・行動の総合モデル <b>159</b>	
7.1.4 階層型認識システム <b>160</b>	
7.2 信号処理・統計処理の応用	
7.3 人工知能・知識工学の応用	
7.4 ニューロコンピューティングの応用	67
7.4.1 ニューロコンピュータとセンサフュージョン <b>167</b> 7.4.2 ニューラルネットワークの基本的アルゴリズム <b>169</b>	
7.4.3 ニューラルネットワークの位置づけ <b>174</b>	

vi 目 次 ##################################
<ul> <li>7.4.4 従来の研究 176</li> <li>7.4.5 ニューラルネットワーク応用における課題 181</li> <li>7.4.6 自己組織化するシステムへ向けて 182</li> <li>参考文献 185</li> </ul>
<b>8</b> カンサフュージョンの原用
センサフュージョンの応用
8.1 視覚・聴覚融合システム ·······193
8.1.1 視覚・聴覚融合の意味と問題点 <b>193</b>
8.1.2 視覚・聴覚融合の従来研究 <b>197</b>
8.1.3 視覚・聴覚融合の研究課題 <b>200</b>
8.1.4 視覚・聴覚融合の研究で期待される成果と波及効果 <b>202</b>
8.2 視・触覚融合システム ····································
8.2.1 視覚と触覚の特徴 <b>204</b>
8.2.2 提案されている視触覚融合システム <b>207</b>
8.2.3 研究課題 213
8.2.4 視触覚融合システムの展開 <b>214</b>
8.3 ロボットの環境モデリング215
8.3.1 従来研究 <b>215</b>
8.3.2 研究課題 224
8.3.3 期待される効果と波及 <b>225</b>
8.4 ナビゲーションへの応用 ····································
8.4.1 従来研究 <b>227</b>
8.4.2 研究課題 233
8.4.3 期待される効果と波及 <b>237</b>
8.5 マニピュレーションへの応用
マニピュレーションの計画と実行 ······238
8.5.1 モデルベーストなセンサフュージョン手法に
基づくマニピュレーション 238
8.5.2 多数センサを備えた多本指把持機構による
マニピュレーション <b>244</b>
B.6 人工現実感システムへの応用 ·······250
8.6.1 人工現実感とテレイグジスタンスの概念 <b>250</b>

		次	vii
8.6.2 人工現実感のため	めの3次元視覚提示法 <b>254</b>		
8.6.3 人工現実感におり	ナる代表的装置 <b>258</b>		
	ョン機能を有する人工現実感システム	<i>262</i>	
8.7 対象指示システムへ	の応用		····266
8.7.1 従 来 研 究	266		
8.7.2 研 究 課 題	271		
8.7.3 期待される効果	273		
8.7.4 波 及 効 果	274		
参考文献 <b>275</b>			

索 引 285