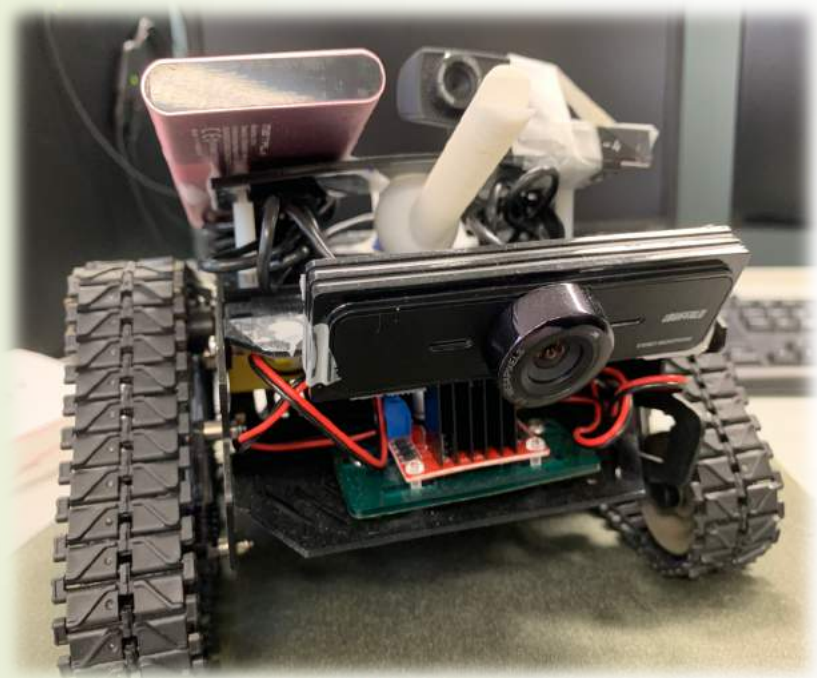


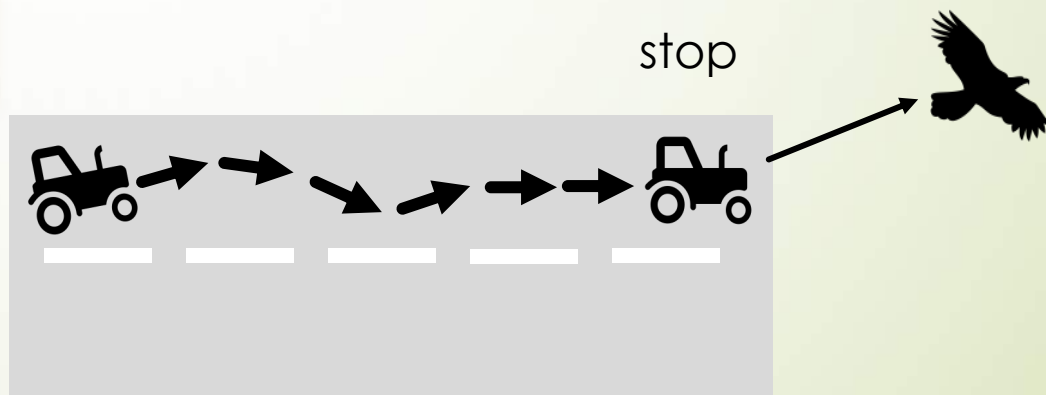
人工知能を搭載したラジコンカー

5/31(金)

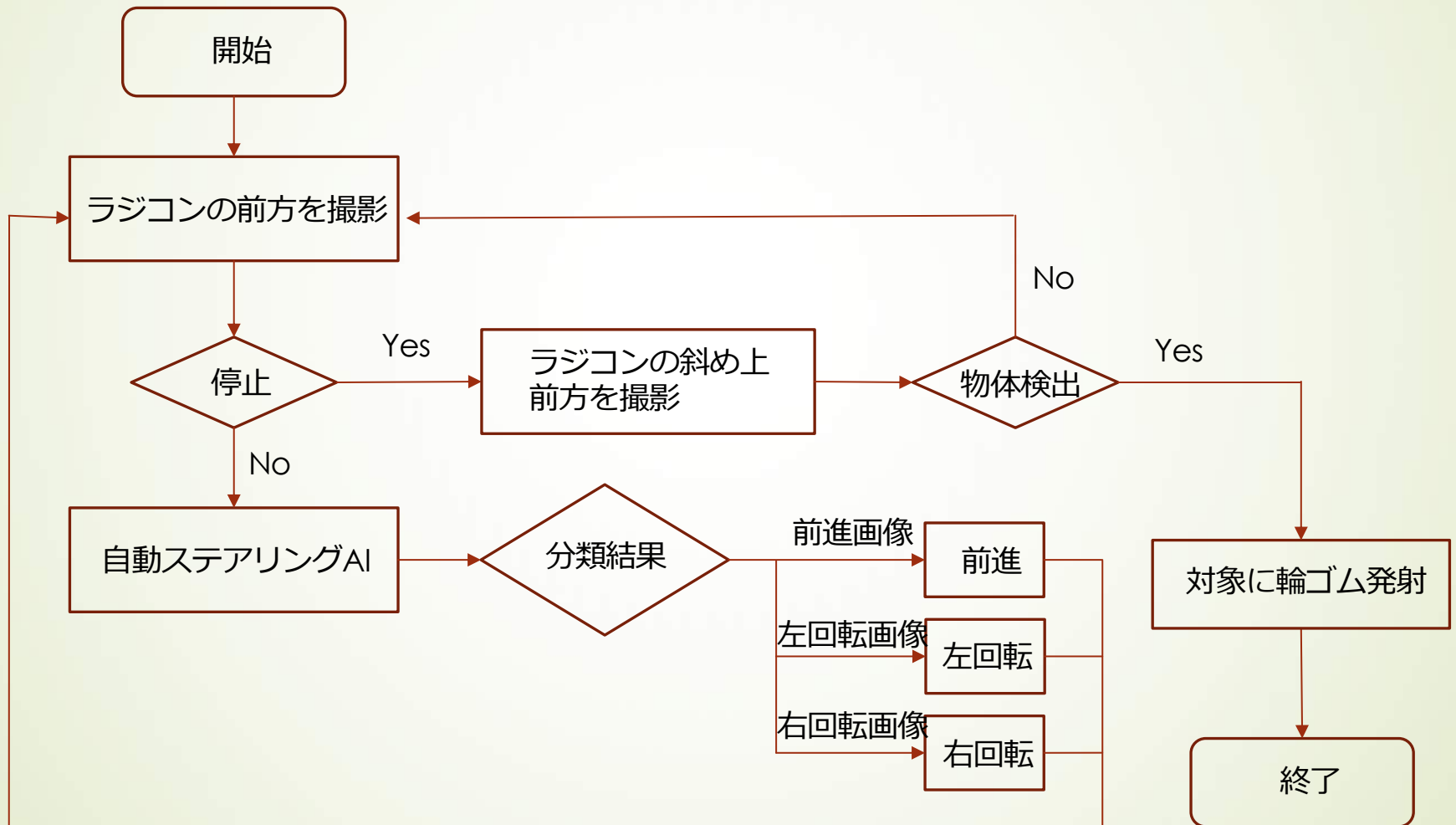
s1240170 志村 魁星



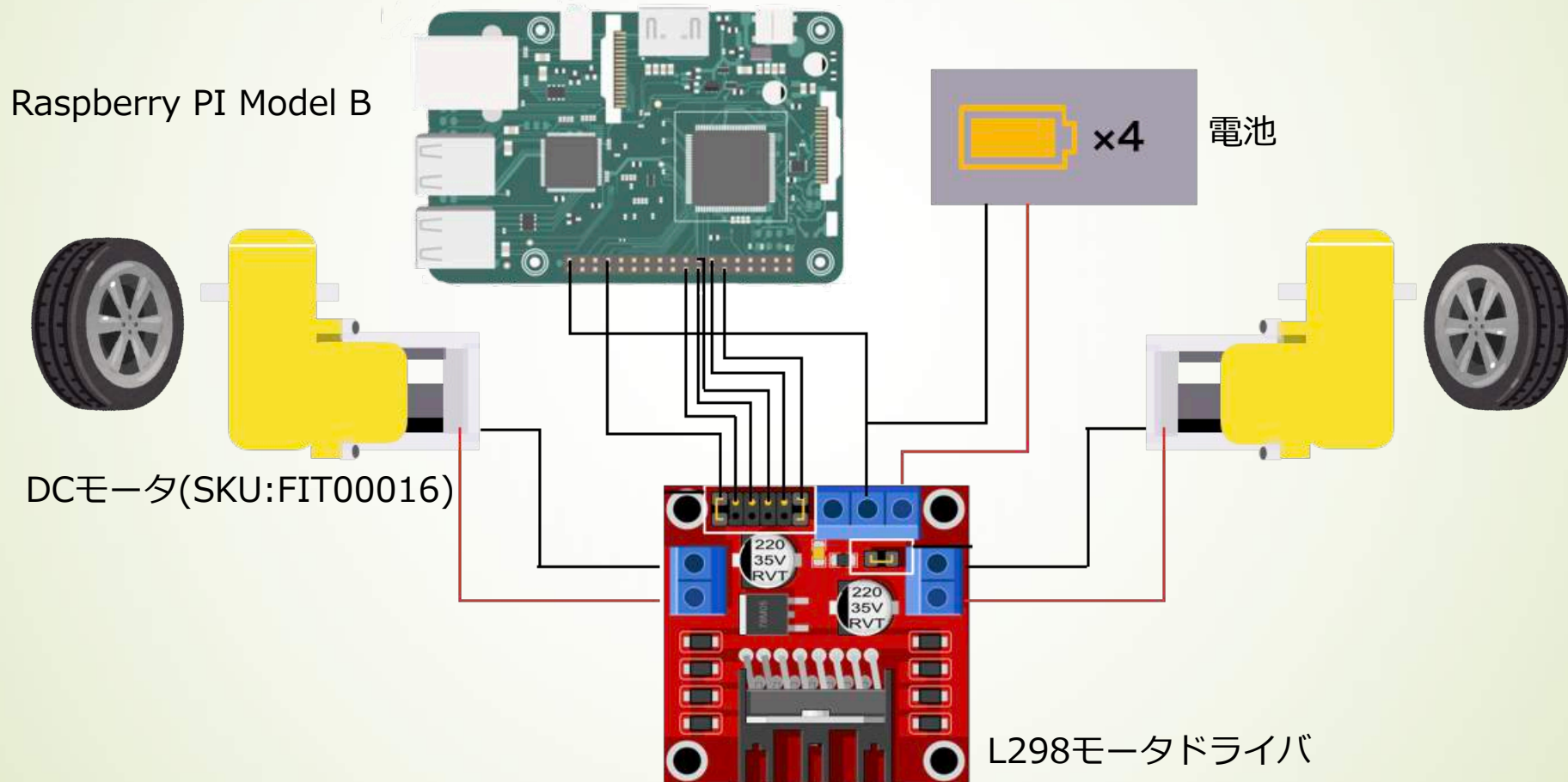
- 道路の左車線を**自動**で走行する
→ 「撮影」, 「推論」, 「制御」を繰り返し実行
- 推論結果は **前進, 左折, 右折** とする
(tiny-YOLOv3)
- 停止時, **物体検出**を行い輪ゴムを発射する



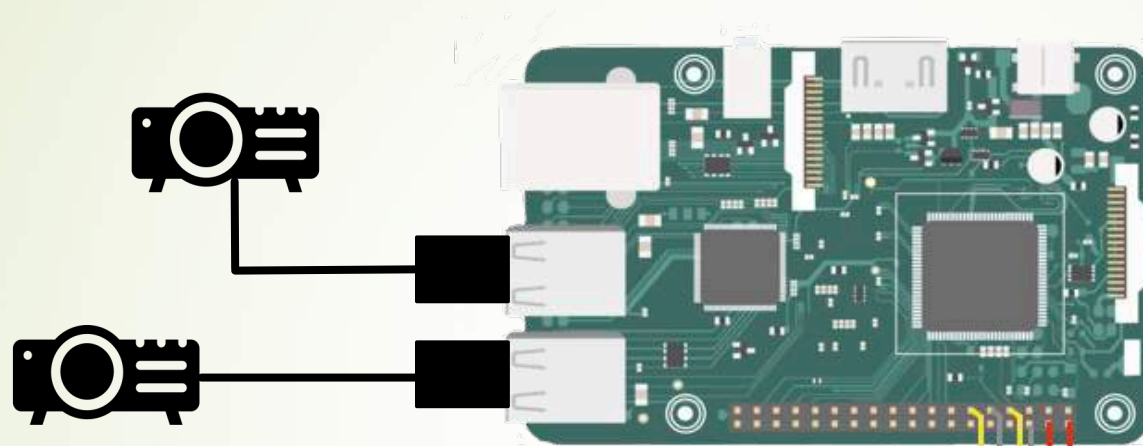
フローチャート



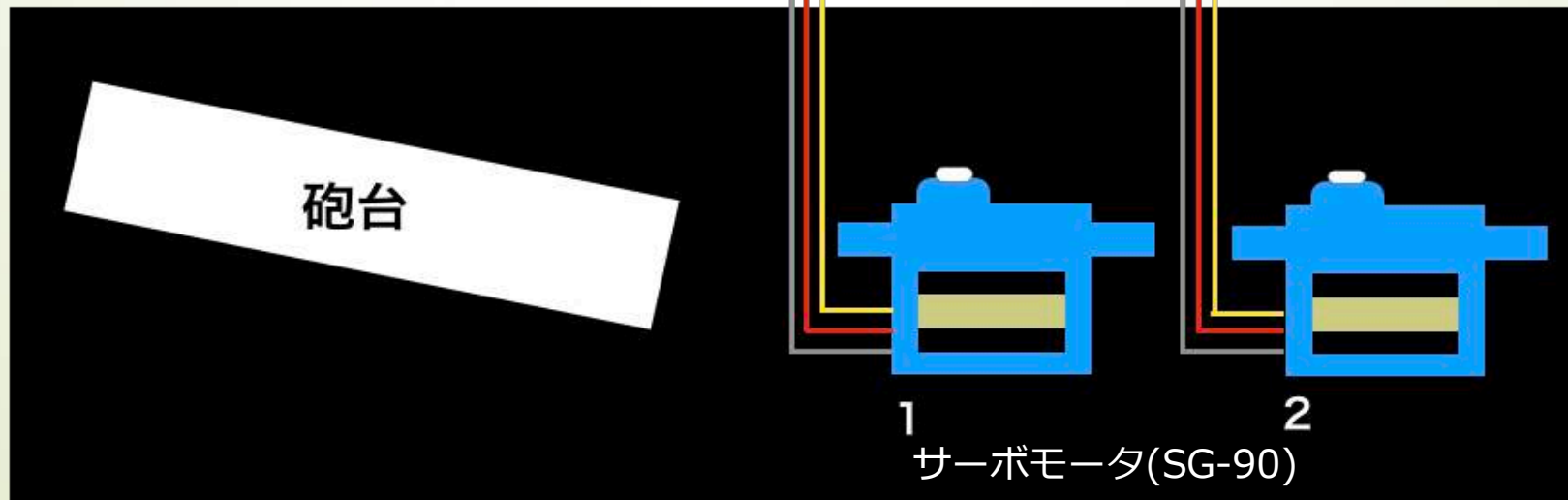
アーキテクチャ(内部)



アーキテクチャ(外部)



1. 砲台の方向を決める
2. 輪ゴムを発射させる



正解ラベル

学習サンプル

右折



左折



直進



- 人工知能(モデル)の学習のためにたくさんの画像を集め正解のラベルをつける
- その画像の情報(ex.右折)とたくさんの画像を使って学習



人工知能



正解ラベルを
つけていない
未知の画像



人工知能

- 学習によって訓練された人工知能を使用する
- 未知の画像が何なのかを計算する

実行例(動画)

