# 参考文献

＜和文文献＞

[熊原 2013]

熊原 渉, 増山 岳人, 田村 雄介, 山下 淳, 淺間 一: “局所経路情報と歩行者流情報を用いた移動ロボットナビゲーション手法,” 精密工学会誌, Vol. 79, No. 4, pp. 349-355, 2013.

（注）Vol.と79の間には，改行をしない半角スペース（Ctrl + Shift + Space）を入れる．No.やpp.についても同様．

[小菅 1991]

小菅 一弘: “力制御の分類と制御システムの設計法,” 日本ロボット学会誌, Vol. 9, No. 6, pp. 751–758, 1991.

[清水 2002]

清水 昌幸, 小菅 一弘: “Structured Complianceを用いた平面組付作業,” 日本ロボット学会誌, Vol. 20, No. 8, pp. 852–859, 2002.

[日本機械工業連合会, 日本ロボット工業会 2001]

日本機械工業連合会，日本ロボット工業会: “平成12年度 21世紀におけるロボット社会創造のための技術戦略調査報告書,” 2001.

[平井 1995]

平井 慎一, 岩田 一明: “修正可能性を考慮したアドミタンス行列パラメータの設計,”

日本ロボット学会誌, Vol. 13, No. 3, pp. 433–440, 1995.

[松尾 1993]

松尾 哲, 岩城 敏: “線形計画を用いた組立作業に対するコンプライアンス設定法,” 日本ロボット学会誌, Vol. 11, No. 4, pp. 574–580, 1993.

[山下 2007a]

山下 淳, 樋口 裕和, 金子 透: “光切断法による水中物体の3次元計測,” 精密工学会誌, Vol. 73, No. 2, pp. 265-269, 2007.

[山下 2007b]

山下 淳, 縣 弘樹, 金子 透: “動的輪郭モデルを用いたストライプ状クロマキー,” 映像情報メディア学会誌, Vol. 61, No. 2, pp. 189-197, 2007.

（注）同じ年の論文はa，bなどを付けて区別する．

＜英文文献＞

[Asama 1995]

Hajime Asama, Masatoshi Sato, Luca Bogoni, Hayato Kaetsu, Akihiro Matsumoto and Isao Endo: “Development of an Omni-Directional Mobile Robot with 3 DOF Decoupling Drive Mechanism,” *Proceedings of the 1995 IEEE International Conference on Robotics and Automation* (*ICRA1995*), pp. 1925-1930, 1995.

[Arai 1996]

Tamio Arai and Jun Ota: “Let us Work Together -Task Planning of Multiple Mobile Robots-,” *Proceedings of the 1996 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems* (*IROS1996*), pp. 298-303, 1996.

[Davison 2007]

Andrew J. Davison, Ian D. Reid, Nicholas D. Molton and Olivier Stasse: “MonoSLAM: Real-Time Single Camera SLAM,” *IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence*, Vol. 29, No. 6, pp. 1052-1067, 2007.

[Ibe 2013]

Naoki Ibe, Gakuto Masuyama, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: “Humanlike Behavior Model with Probabilistic Intention”, *Proceedings of ACM SIGGRAPH2013 Posters*, Article No. 7, 2013.

[Kataoka 2013]

Ryuho Kataoka, Yoshizumi Miyoshi, Kai Shigematsu, Donald Hampton, Yoshiki Mori, Takayuki Kubo, Atsushi Yamashita, Masayuki Tanaka, Toshiyuki Takahei, Taro Nakai, Hiroko Miyahara and Kazuo Shiokawa: “Stereoscopic Determination of All-sky Altitude Map of Aurora Using Two Ground-based Nikon DSLR Cameras,” *Annales Geophysicae*, Vol. 31, No. 9, pp. 1543-1548, 2013.

[Kawanishi 2009]

Ryosuke Kawanishi, Atsushi Yamashita and Toru Kaneko: “Three-Dimensional Environment Model Construction from an Omnidirectional Image Sequence,” *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol. 21, No. 5, pp. 574-582, 2009.

[Kawanishi 2013]

Ryosuke Kawanishi, Atsushi Yamashita, Toru Kaneko and Hajime Asama: “Parallel Line-based Structure from Motion by Using Omnidirectional Camera in Texture-less Scene,” *Advanced Robotics*, Vol. 27, No. 1, pp. 19-32, 2013.

[Lowe 2004]

David G. Lowe: “Distinctive Image Features from Scale-Invariant Keypoints,” *International Journal of Computer Vision*, Vol. 60, No. 2, pp. 91-110, 2004.

[Newcombe 2011]

Richard A. Newcombe, Steven J. Lovegrove and Andrew J. Davison: “DTAM: Dense Tracking and Mapping in Real-Time,” *Proceedings of the 13th IEEE International Conference on Computer Vision* (*ICCV2011*), pp. 2320-2327, 2011.

[Ota 2006]

Jun Ota: “Multi-agent Robot Systems as Distributed Autonomous Systems,” *Advanced Engineering Informatics*, Vol. 20, No. 1, pp. 59-70, 2006.

[Viola 2001]

Paul Viola and Michel J. Jones: “Rapid Object Detection Using a Boosted Cascade of Simple Features,” *Proceedings of the 2001 IEEE Computer Society Conference on Computer Vision and Pattern Recognition* (*CVPR2001*), Vol. 1, pp. 511-518, 2001.

[Yamashita 2004]

Atsushi Yamashita, Atsushi Kawarago, Toru Kaneko and Kenjiro T. Miura: “Shape Reconstruction and Image Restoration for Non-Flat Surfaces of Documents with a Stereo Vision System,” *Proceedings of the 17th International Conference on Pattern Recognition* (*ICPR2004*), Vol. 1, pp. 482-485, 2004.

[Yamashita 2011]

Atsushi Yamashita, So Kuno and Toru Kaneko: “Assisting System of Visually Impaired in Touch Panel Operation Using Stereo Camera,” *Proceedings of the 2011 IEEE International Conference on Image Processing* (*ICIP2011*), pp. 1001-1004, 2011.