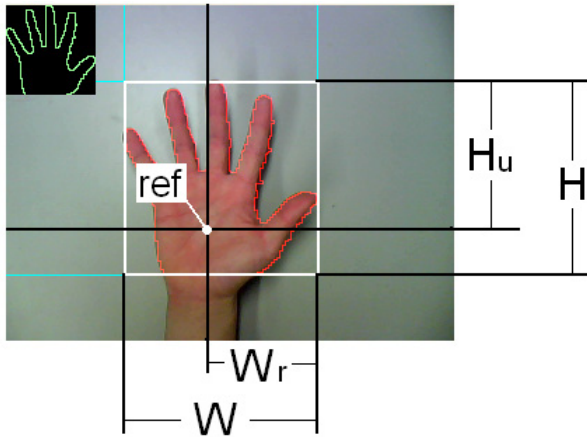


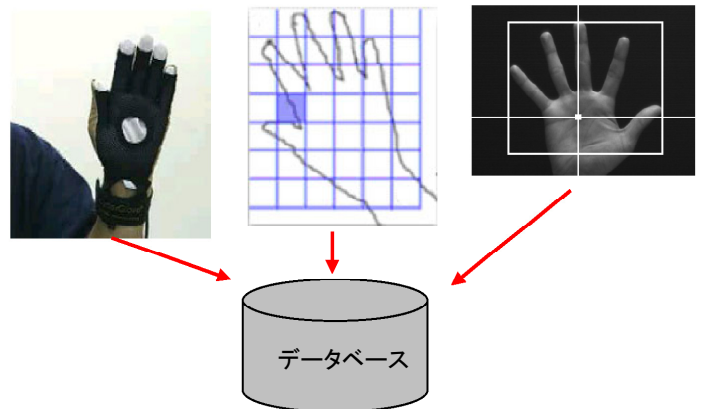
単眼カメラによる高速かつ高精度の三次元手指形状推定

身振り手振りによる機械操作を可能にする技術

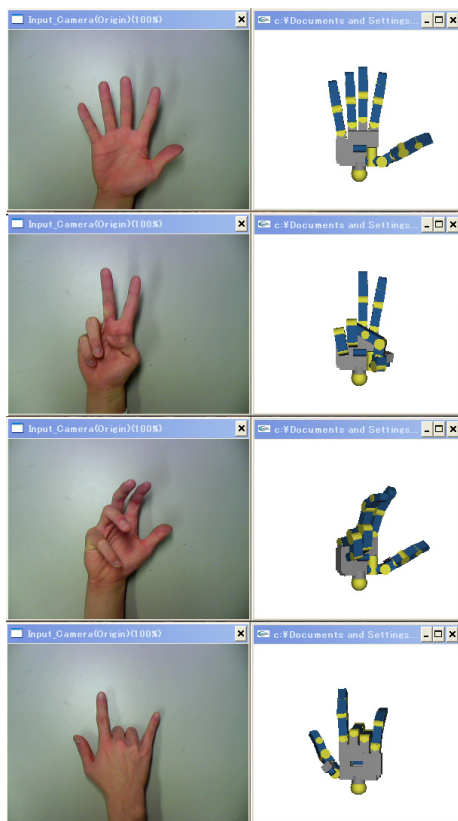
筑波大学/星野 聖



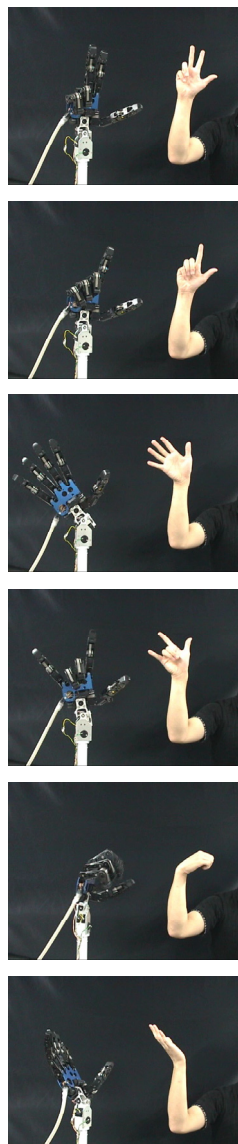
第1図 画像形状特徴



第2図 データセットの情報



第3図 手指形状推定の結果例



第4図 ロボットハンドへの出力例