

【1998年～2010年】

Kohara K, Suganuma N, Negishi T, Nanri T, Obstacle Detection Based on Occupancy Grid Maps Using Stereovision System, International Journal of Intelligent Transportation Systems Research, Vol.8, No.2, pp.85-95, 2010年.

菅沼 直樹, 林 雄一, センサの柔軟な選択・設置を可能とする移動ロボットのプラグアンドプレイ型自己位置推定法, 日本機械学会論文集 C 編, Vol.76, No.764, pp.908-913, 2010年.

Senda K, Kondo T, Iwasaki Y, Fujii S, Fujiwara N, Suganuma N, Hardware and Numerical Experiments of Autonomous Robust Skill Generation Using Reinforcement Learning, Journal of Robotics and Mechatronics, Vol.20, No.3, pp.350-357, 2008年.

松井 俊樹, 菅沼 直樹, 藤原 直史, 景山 一郎, 栗谷川 幸代, ステレオビジョンによる顔表面3Dモデリングと頭部姿勢計測, 日本機械学会論文集(C編), Vol.72, No.724, pp.3812-3817, 2006年.

角川 博樹, 菅沼 直樹, 藤原 直史, 一般道における自動運転のための自動操舵アルゴリズム, 日本機械学会論文集(C編), Vol.72, No.713, pp.139-144, 2006年.

松井 俊樹, 菅沼 直樹, 藤原 直史, ステレオビジョンを用いた車両横すべり角の計測, 日本機械学会論文集(C編), Vol.71, No.711, pp.3202-3207, 2005年.

菅沼 直樹, 藤原 直史, 泉田 啓, ステレオビジョンを用いた車両前方環境認識, 日本機械学会論文集(C編), Vol.71, No.703, pp.881-887, 2005年.

菅沼 直樹, 藤原 直史, 泉田 啓, ステレオビジョンシステムと動的輪郭モデルを用いた高速道路におけるレーンマーカ検出, 日本機械学会論文集(C編), Vol.70, No.700, pp.3524-3529, 2004年.

菅沼 直樹, 尾西 崇, 権 仁洙, 藤原 直史, ナンバープレートを利用した自動車の自動追尾走行, 日本機械学会論文集(C編), Vol.68, No.665, pp.241-246, 2002年.

Wakamiya A, Suganuma N, Kweon I. S, Fujiwara N, Obstacle Recognition and Position Measurement for Night Driving by Image Processing, Journal of Robotics and Mechatronics, Vol.13, No.4, pp.371-380, 2001年.

Suganuma N, Kweon I. S, Bao Y, Fujiwara N, Dynamic Detection of a License Plate Using Neural Network, JSME International Journal, Series C, Vol.44, No.2, pp.431-436, 2001年.

丁 農, 菅沼 直樹, 藤原 直史, 情景画像からの速度標識検出および認識, 日本機械学会論文集(C編), Vol.67, No.654, pp.469-474, 2001年.

菅沼 直樹, 包 躍, 藤原 直史, ニューラルネットワークを用いたナンバープレートの動的検出(第2報, 微分投影輝度によるアプローチ), 日本機械学会論文集(C編), Vol.66, No.652, pp.4010-4015, 2000年.

菅沼 直樹, 松川 和史, 利谷 一, 包 躍, 藤原 直史, 適応地点追従法による移動体の自動追尾走行, 日本

機械学会論文集 (C 編), Vol.65, No.636, pp.3189-3194, 1999 年.

菅沼 直樹, 権 仁洙, 包 躍, 藤原 直史, ニューラルネットワークを用いたナンバープレートの動的検出, 日本機械学会論文集 (C 編), Vol.64, No.626, pp.3833-3838, 1998 年.