



2018年度 第2回協議会

【日時】 2018年6月27日（水） 11:00 から 15:05

【場所】 産業技術総合研究所 臨海副都心センター 本館 4階 第1会議室

【内容】

- ・ 11:00 - 12:00: DhaibaWorks 講習会
- IMU センサを用いたリアルタイム MoCap のデモと説明
  
- ・ 12:00 - 13:00: 休憩
- ・ 13:00 - 14:00: 講義
  - 演者: 伊藤弘大(産業技術総合研究所 人間情報研究部門)
  - 演題: 生理計測によるワクワク感推定
- ・ 14:00 - 14:10: 休憩
- ・ 14:10 - 14:30: 研究発表 1
  - 演者: 辻 徳生先生 (金沢大学)
  - 演題: 人の動作学習に基づくロボットの自動動作生成
  - 概要: 人の動作を学習しロボットの動作を生成する手法について紹介する。  
まず、形状と人の作業動作の関係を学習する手法を紹介する。  
カテゴリごとに形状と動作軌道の線形回帰分析を行い、  
同カテゴリの未知の物体の動作生成が可能であることを示す。  
また、人の組立作業の際の物体軌道と力を計測し、  
ロボット動作を生成する手法について紹介する。  
さらに、開発しているロボットハンドを紹介する
  
- ・ 14:30 - 14:35: 質疑応答
- ・ 14:35 - 15:05: 運営委員会