



デジタルヒューマン技術協議会

2022年度 第3回協議会

【日時】2022年8月25日（木）10:30から15:10

【場所】Teamsによるオンライン開催

【内容】

- ・ 10:30 - 12:00: DhaibaWorks 講習会
 - 演題: 「 」
 - 演者: 多田 充徳、遠藤 維、丸山 翼
(産業技術総合研究所 人工知能研究センター)

- ・ 12:00 - 13:00: 休憩

- ・ 13:00 - 14:00: 講演
 - 演者: 堀 涼介 (慶應義塾大学)
 - 演題: 視覚センサおよび慣性センサを用いたモーションキャプチャ
 - 概要: モーションキャプチャの応用先は、スポーツや医療、アニメーションなど多岐に渡り、これまでに多くの手法が提案されてきた。その中でも近年盛んに研究されている「視覚センサや慣性センサを用いた機械学習ベースのモーションキャプチャ」に関して、提案手法とその関連研究を紹介する。

- ・ 14:00 - 14:20: 研究発表
 - 演者: 廣川 敬康先生 (近畿大学)
 - 演題: 立位デスクワーク時における下肢関節の軽度屈曲姿勢の維持による筋活動の向上
 - 概要: 近年、立位デスクワークを行うことによって、座りっぱなしでデスクワークを行うことによる健康リスクを低減させることが注目されている。本研究では、立位デスクワーク時に下肢の関節を軽度に屈曲することにより、運動効果を高める方法を提案する。具体的には、デジタルヒューマンを用いて膝関節・股関節・足関節の屈曲角度を変更した姿勢を作成し、各関節トルクを求めることにより、適度な筋活動を促す姿勢を定める。さらに、その姿勢で活動する筋の筋電図計測を行って筋活動の向上を検証する。



デジタルヒューマン技術協議会

- ・ 14:20 - 14:40: 研究発表
 - 演者: 佐瀬 一弥先生 (東北学院大学)
 - 演題: ヒトの把持戦略の理解を目指した指先への触覚分布提示の取り組み
 - 概要: 本研究では、ヒトの手による把持において皮膚感覚がどのような役割を持つかを実証論的に調査し、ロボットによる把持や遠隔操作のための効果的な感覚フィードバック方法の指針を得ることを目指している。研究のアプローチとして、把持における皮膚感覚の再現あるいは皮膚感覚の人為的な改変を可能とする触覚VRシステムを開発し、把持において「しっくりくる」とはどのような状況なのかを、皮膚感覚に着目して実験的に調査する。本講演では、主にこれまでに開発した触覚分布ディスプレイと実時間シミュレーションについて紹介する。

- ・ 14:40 - 14:50: 休憩

- ・ 14:50 - 15:10: 運営委員会

Teams へ入る際は「所属・名前」の設定をお願いします
運営委員会に参加できるのは法人会員のみです

〒135-0064 東京都江東区青海 2-3-26
産業技術総合研究所 人工知能研究センター デジタルヒューマン研究チーム内