

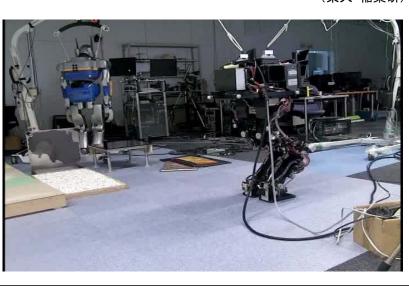
カメラ画像からの遠隔操縦機能の実現



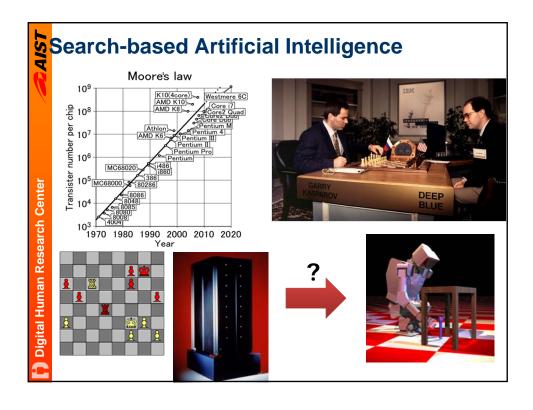


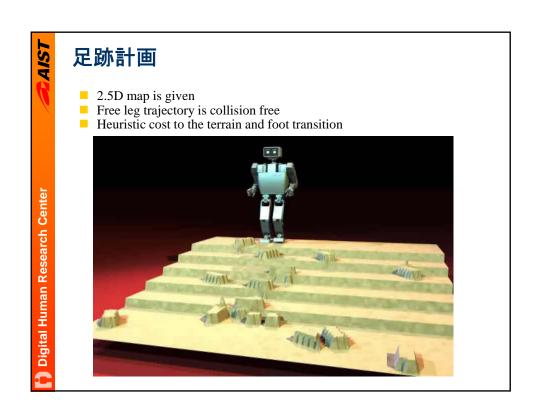
最適予見レギュレータの入力重み0極限を用いた 二足歩行のオンライン着地位置・時刻最適化の実現

(東大・稲葉研)

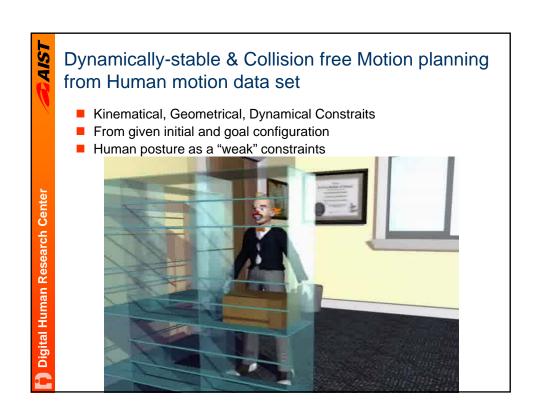


AIST

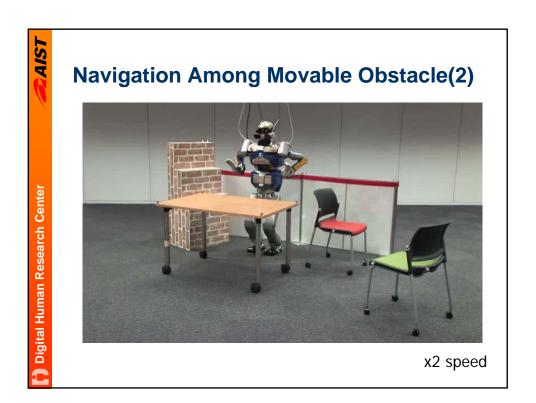


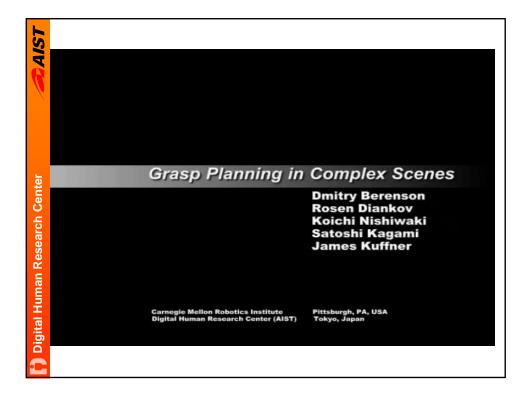


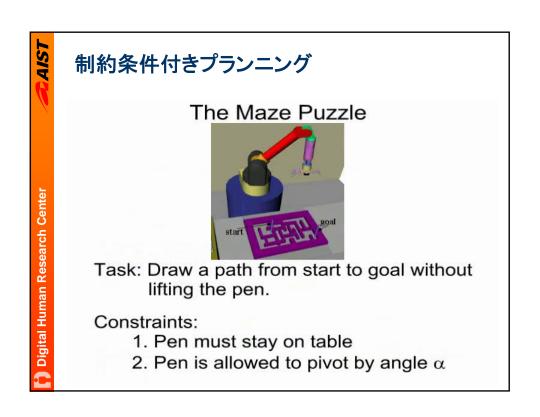
Online Manipulation Planning Online Manipulation Planning











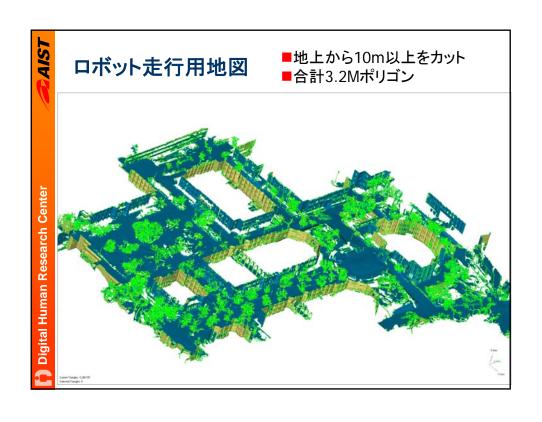
Behavior Planning in Dynamic Env.

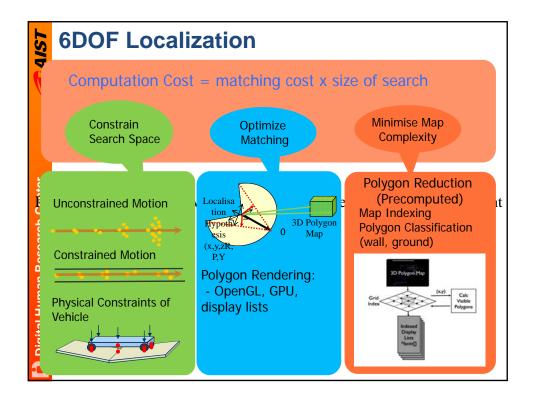




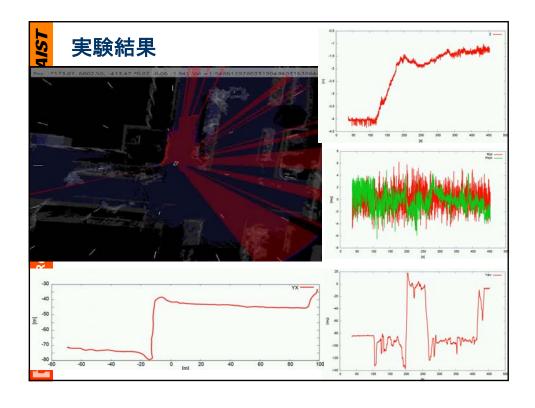


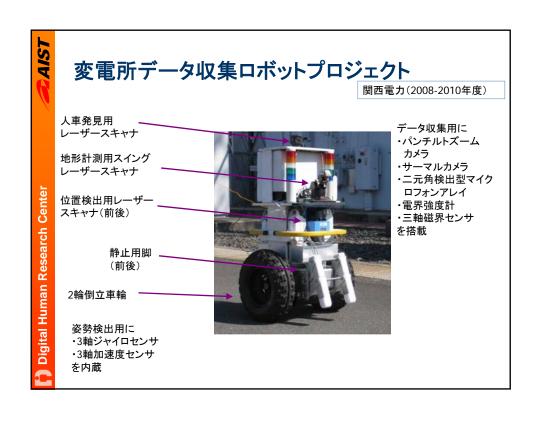


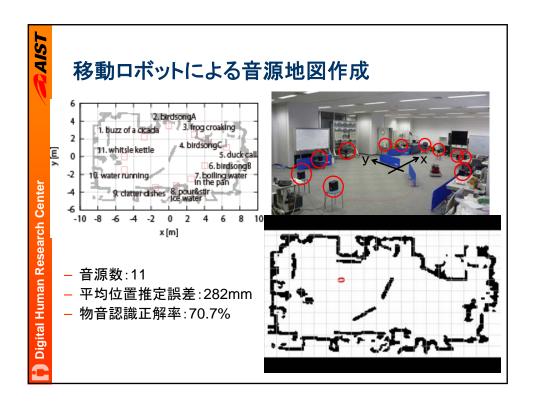


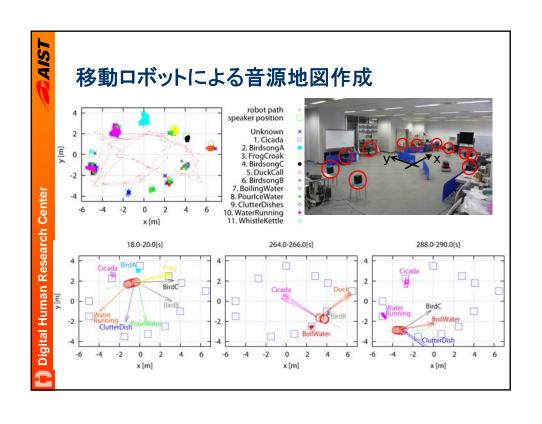






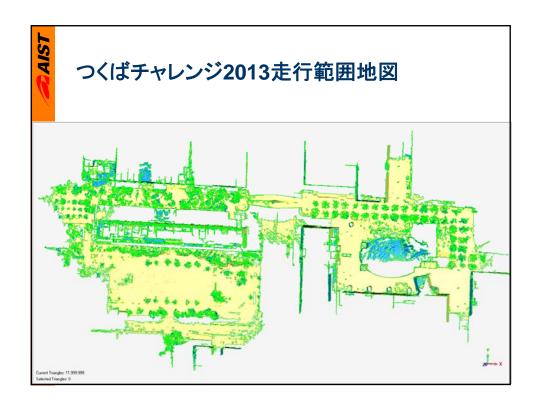


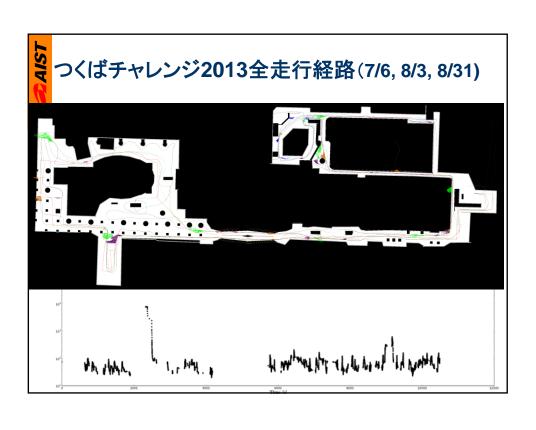




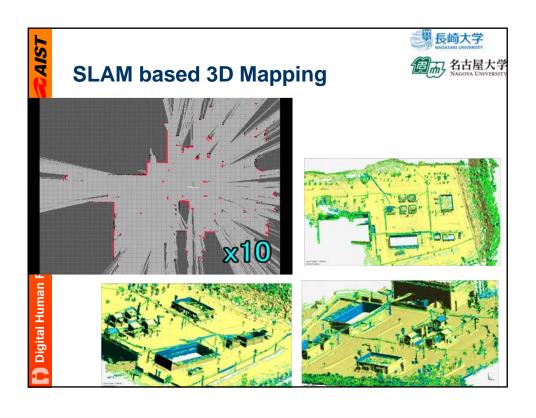


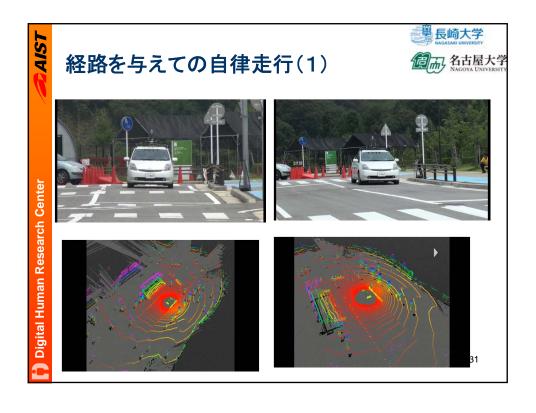




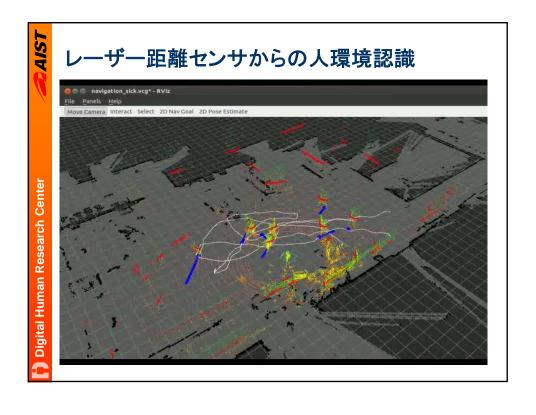




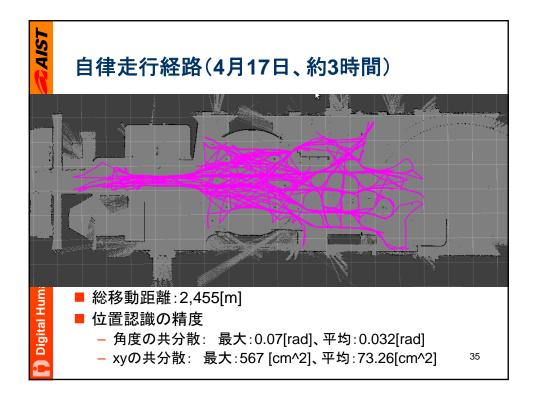


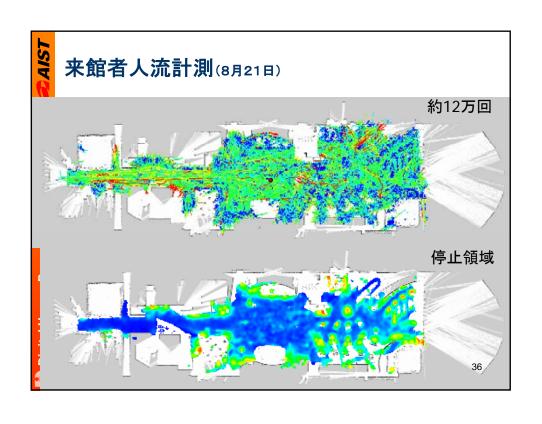


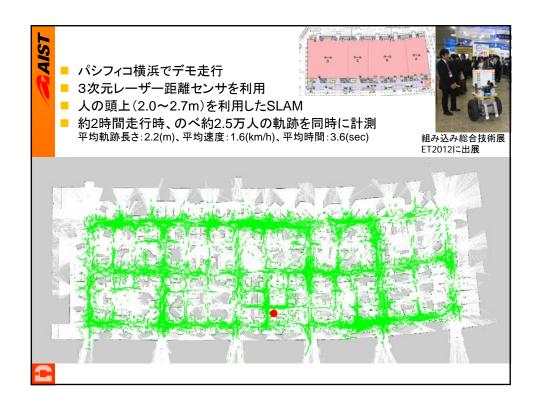


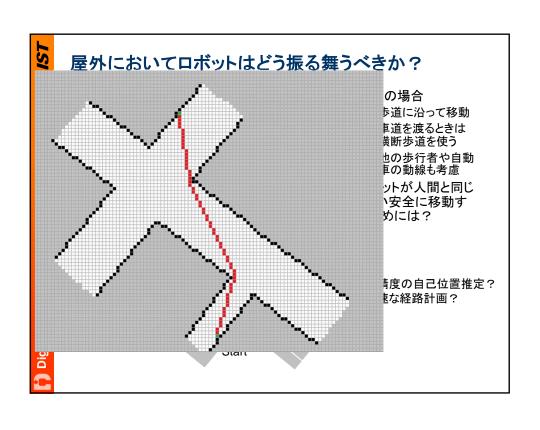


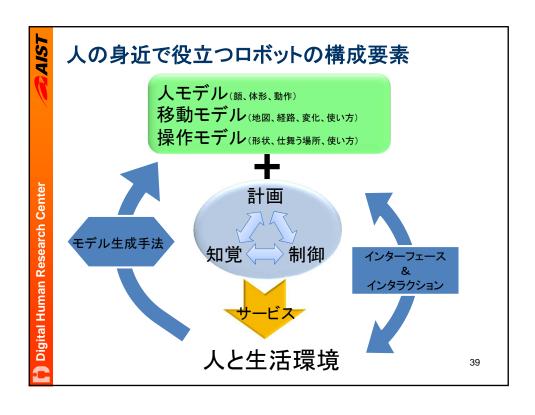




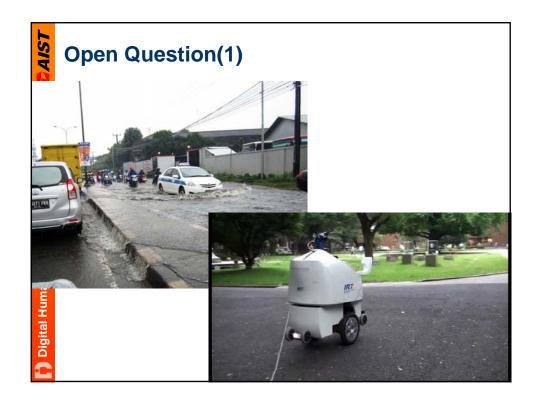


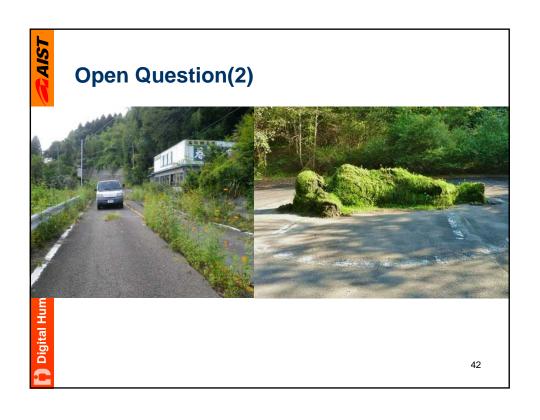






機能/対象	人	移動	操作	
モデル作成	顔、体形、姿勢、動 作、音声	人間環境を理解し た地図	生活空間内にある 物体モデル	
認識	人発見、姿勢検出	位置認識、 人発見、生活習慣 検出、不自由な動 作の検出	物体発見、 相対姿勢検出、日 常的に使うものの検 出、定位置の発見、	
計画	インタラクションの計 画	人環境なりの経路 計画、意図推定	正しく仕舞うor定位置 から持ってくる計画、人 と同じように把持する計 画	
制御	インタラクションの実 行	人への追従(or回 避)制御、その人に あわせたサポート	その人にあわせた サポート	
環境 ■ 家庭 ■ オフィ ■ プラン ■ エ場	Z •	/ストサービス パーソナルモビリ 手伝い・介助 見回り 配達 案内	7 1—	40





デジタルヒューマン工学研究センター



産総研 臨海副都心センタ

メンバー:

- 16 研究スタッフ
- 10 テクニカルスタッフ
- 22 学生(学部生を含む)
- 4 事務スタッフ

専門分野:

Digital Human

人類学 バイオメカニクス グラフィックス(CG)

画像処理 神経工学 ロボティクス

外科手術 医学療法



主な予算 (2012年度):

- 上 な F 弁 (2012 年 反).

 ■経済産業省委託事業、"キッズデザイン製品開発支援事業"(西田)
 ■IST. CREST. "実時間ディペンダブルOSとその分散ネットワーク"(加賀美)
 ■日本皮革産業連合会委託事業、"革靴履き心地解析等事業"(持丸)
 ■企業受託研究:25件(大手家電メーカ,自動車メーカ各社など)

22