

派遣研究者	埼玉大学 工学部 電気電子システム工学科 助教 辻 俊明	1092104
会議名	The 2009 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)	
出張期間	平成 21 年 10 月 9 日～平成 21 年 10 月 17 日	
開催場所	アメリカ合衆国ミズーリ州セントルイス市	
発表論文	Command Recognition by Haptic Interface on Human Support Robot (人間支援ロボットの触覚インタフェースによる命令認識)	

概要：

本学会に参加した目的は、第一に立石科学技術振興財団の助成を受けて実施された研究プロジェクト「人間支援機器の高効率化のための触覚信号処理」の研究成果の一部を発表し、国際的に情報発信することである。また、ロボット工学に関する最近の世界の研究動向を調査し、研究を展開する上での新たな知見を得ることを第二の目的とする。

国際会議の開催前日に 10 個の Workshop が実施され、受領者らはそのうち Human Robot Interaction を課題としたものに参加した。ロボットの汎用化を実現するためには人間とロボットの間を生じる力学的干渉を処理する能力をロボットが獲得する必要がある。このような挑戦的な課題に取り組むドイツ、米国、日本の最近の研究動向が紹介された。また、本領域の今後の発展のために、具体的に何を解決する必要があるかを講演者、聴衆の間で議論する場が設けられ、受領者本人の研究に還元され得る多くの知見が得られた。

受領者は「HapticsⅢ」のセッションで発表を行った。本発表は全身が触覚検知機能を持つロボットに対して操作者がなぞる動作を行い、なぞり動作の軌跡や力情報に基づいて命令を認識する技術に関するものである。本発表に対して様々なコメント、質問が得られた。また、これらのコメントや質問に基づいて今後の研究を更に発展させる様々なアイデアを得ることができた点で収穫の多い発表となった。