

# 多自由度遠隔ロボット制御のための 少自由度インタフェースの研究開発

研究代表者

森本 淳 (株)国際電気通信基礎技術研究所

研究分担者

稲邑哲也<sup>†</sup>・有木 由香<sup>††</sup>・池田 思朗<sup>†††</sup>

<sup>†</sup>国立情報学研究所・<sup>††</sup>立命館大学・<sup>†††</sup>統計数理研究所

# 研究開発の内容

Dept. of Brain Robot Interface, ATR

直感的な多自由度情報端末の操作を実現するためのユーザーの少自由度操作入力を補完するインターフェースの開発。

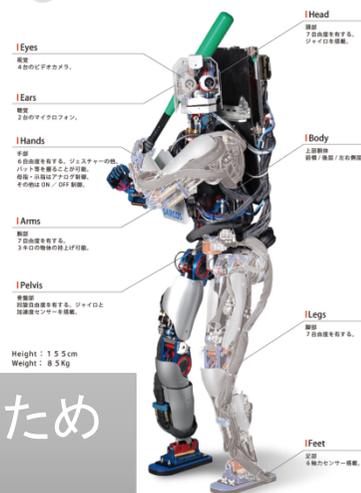
少自由度操作



多様な動作生成のための自由度補完

## 多自由度ロボット端末

CB-I Humanoid Robot

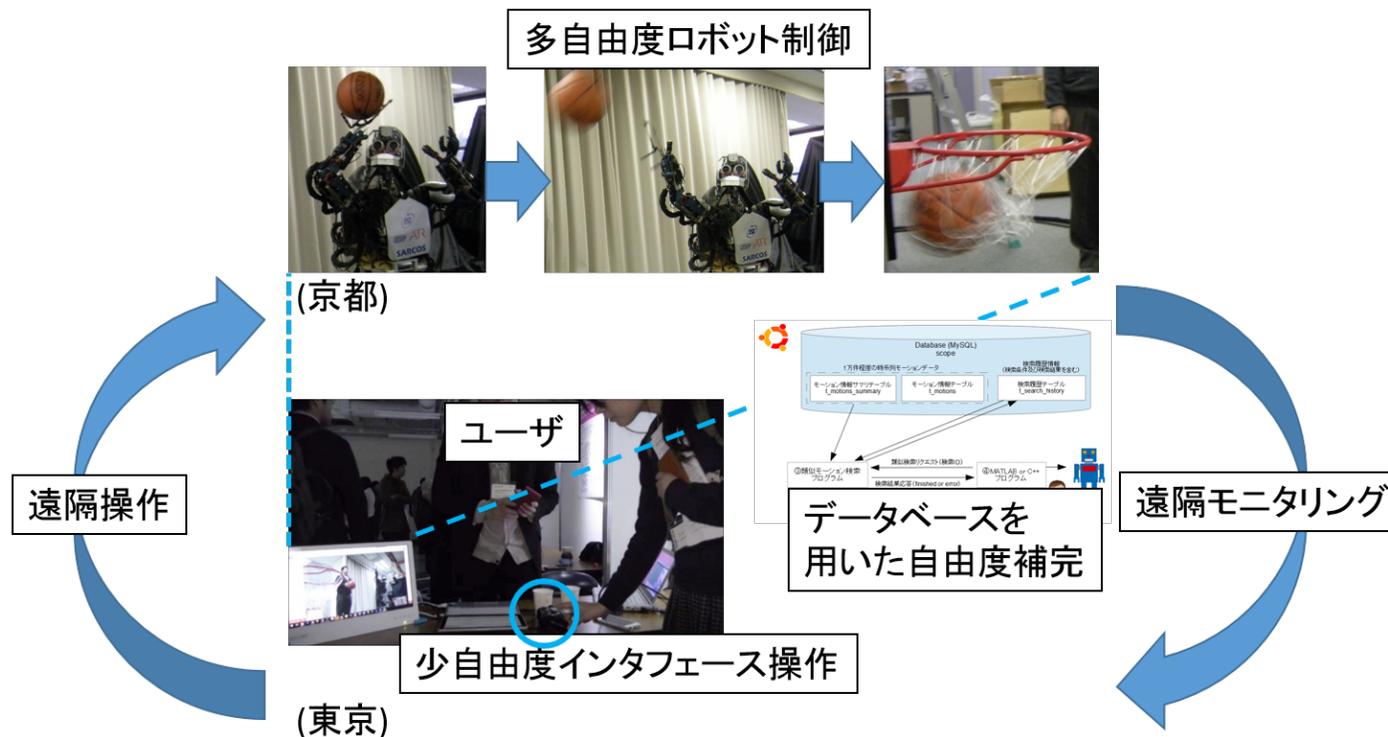


動作事例データベース構築と動作検索

# 研究開発の成果

Dept. of Brain Robot Interface, ATR

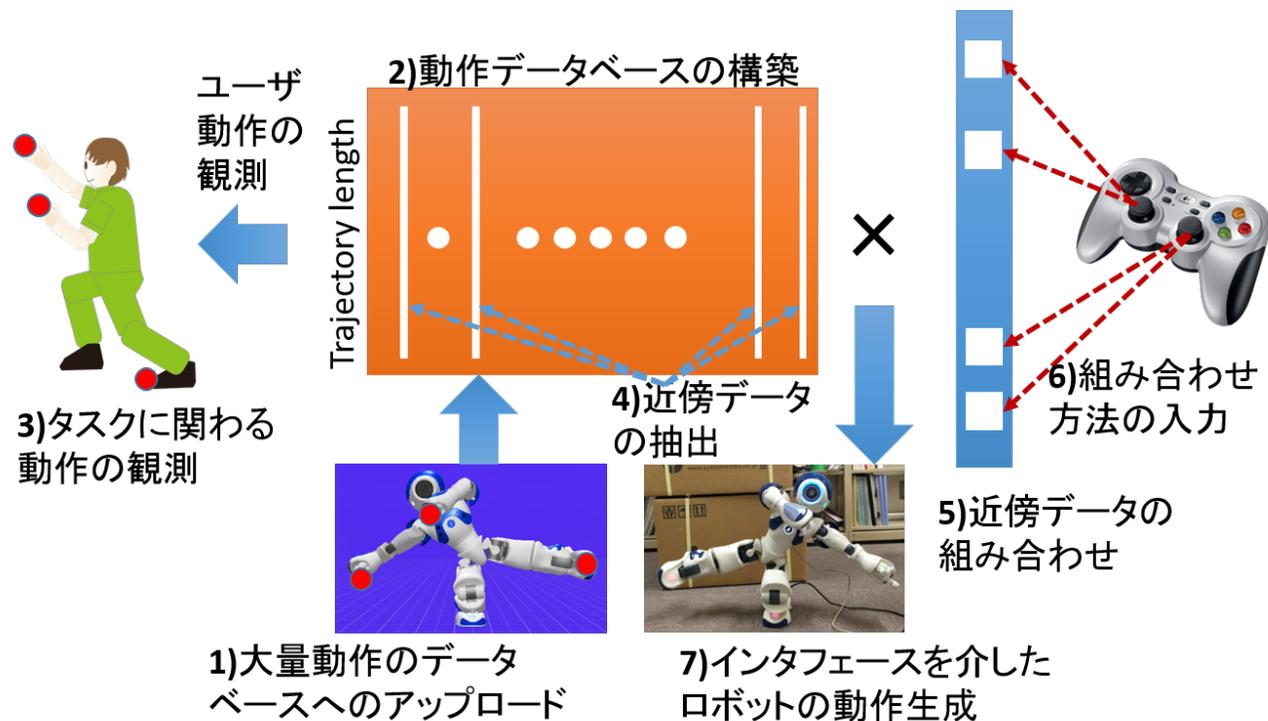
- 少自由度インターフェースを用いた多自由度ヒューマノイドロボットの遠隔制御。
- 動作事例データベースの情報を用いた自由度補完。



# 研究開発の成果

Dept. of Brain Robot Interface, ATR

- 動作事例データベースからの動作基底の導出。
- タスクに関わるパラメータの抽出と少自由度入力による操作。



# 今後の研究開発成果の展開および波及効果創出への取り組み

Dept. of Brain Robot Interface, ATR

本研究において開発されたインタフェース設計手法に基づき、少自由度の入力デバイスを用いた操作入力と、リハビリテーション動作事例データベースによる自由度補完によって、患者の方の身体の状態を考慮した装着型ロボットの簡便な操作を可能とし、今後の超高齢化社会において必要となるリハビリテーション医療に貢献することを目的とした取り組みを進める。

