



## 2021 年度 第 4 回協議会

【日時】 2021 年 10 月 21 日（木） 10:30 から 14:35

【場所】 Webex によるオンライン開催

### 【内容】

- ・ 10:30 - 12:00: DhaibaWorks 講習会
  - 演者: 遠藤 維 (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 - 13:45: 講演
  - 演題: 「IMU を用いた運動計測の高度化」
  - 演者: 鶏内 朋也 (慶応義塾大学)
  
- ・ 13:45 - 14:05: 研究発表
  - 演者: 西森 皓平様 (大阪府立大学)
  - 演題: 旋回時の意図有無を考慮した立ち乗り式 PMV 操縦者の関節モーメントの推定
  - 概要: 立ち乗り式車両における、意図の有無を考慮した旋回時の操縦者の挙動を計測した。計測したハンドル力と床反力、操縦者の関節角度を用いて、関節にかかるモーメントを推定した。従来の人間モデルでは、剛体リンクモデルの関節に回転ばねと回転ダンパを設け、関節角度と角速度に比例した関節モーメントを与えるものが多い。本研究では、推定した関節モーメントから、従来の人間モデルの妥当性を検討し、新たなモデル構築を行った。
  
- ・ 14:05 - 14:25: 研究発表
  - 演者: 古川 淳一郎様 (理化学研究所)
  - 演題: ヒトの運動をアシストする外骨格ロボットの研究開発
  - 概要: 我々のチームではヒトの運動を支援可能な外骨格ロボットの研究開発を進めています。



## デジタルヒューマン技術協議会

骨格ロボットはヒトが装着した状態で駆動します。そのため、ハードウェアの装着性やヒトの運動意図に沿った制御が重要になってきます。本発表では、外骨格ロボット開発およびヒトの運動意図推定に基づく制御手法に関する取り組みの一部を紹介します。

- ・ 14:25 - 14:35: 運営委員会

Webex へ入る際は「所属・名前」の設定をお願いします

総会で議決権を有するのは法人会員のみです

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