

ロボットによる不定形物操作を実現する 力制御可能な模倣学習

システム情報系 准教授 境野 翔

概要 物体操作時の人間の力加減を学習したAIが、人間並みの速くなめらかな動作と環境適応の両立を実現しました。市販のロボットが多様なタスクを実現できるようになります。

バイラテラル制御 × 深層学習

● 環境に適応するスキルを学習



タスク例

唐揚げの把持▶



▲卵の把持

その他、豆腐、ポテトチップスなども！！



◀イクラ丼作り
道具を使用



▼曲面の拭き掃除 様々な曲面に対応



ハンバーガーの組立▲
画像認識技術との統合



人間との共同作業▶
相手の動きに適応



ポスターデータ
ダウンロード用QRコード

