人間機械共生研究室

三枝　亮





人間機械共生研究室

◘研究の概要

- 身体型AI技術から人間と機械の共生に迫ります.

◘研究のゴール・目標

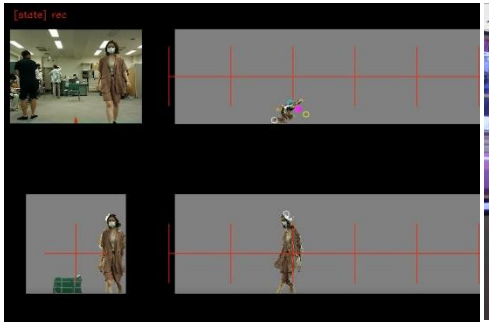
- 自律する機械との共生による人間の心の進化.



Lucia（ルチア）は介護,医療,福祉の現場で見守りや生理計測を行うヘルスケアロボットです.



Mani（マーニ）は食卓の状態や手先・口腔の動作を認識して食事の進行を助けるロボットです.



Camina（カミーナ）は歩行テスト(TUG Test)の動作を計測して歩行機能を評価するシステムです.

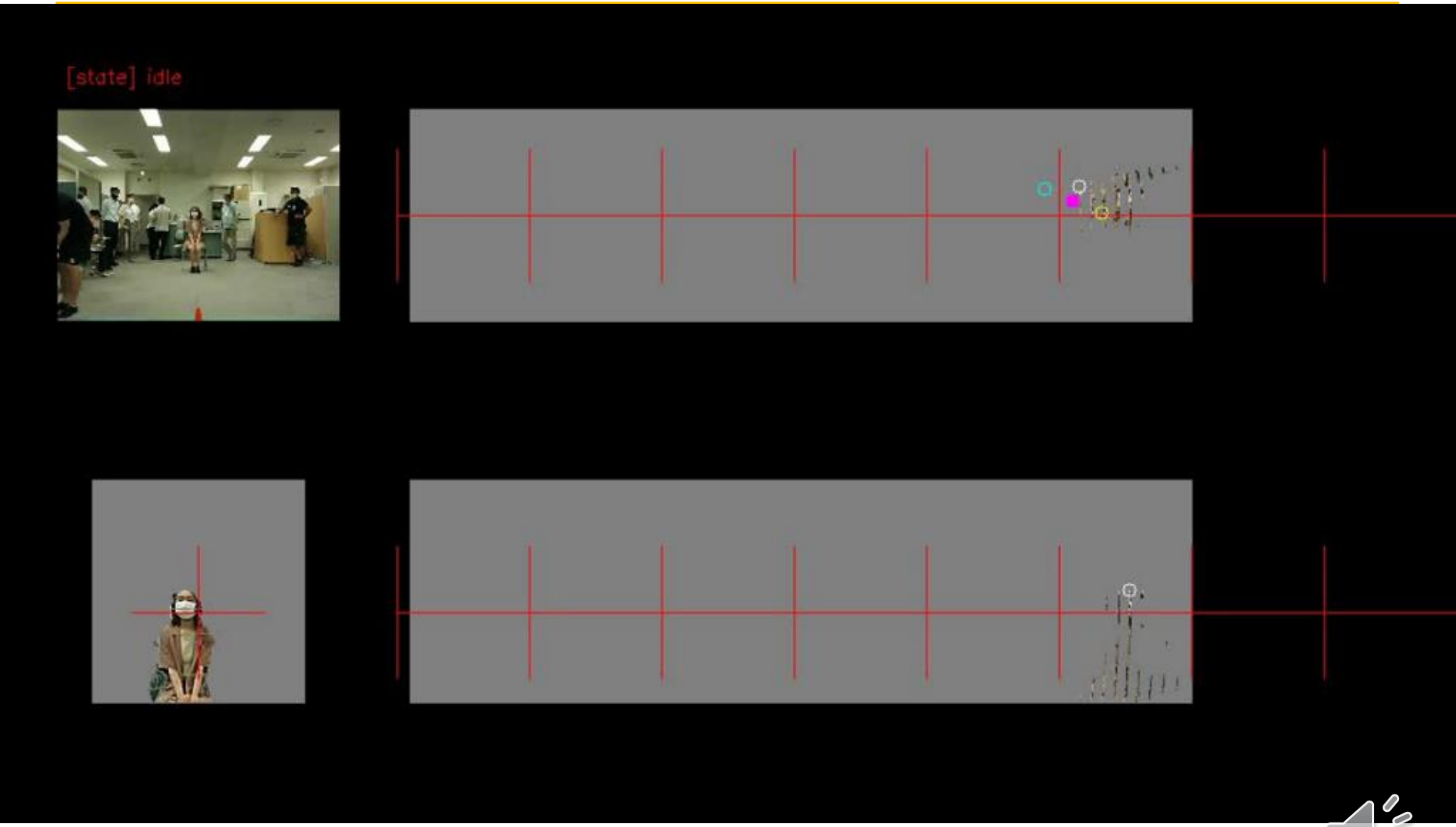


Rosnu（ロスナ）は間や無言などの沈黙を認識し体の動きも使って音声対話するシステムです.

人間機械共生研究室

- リサーチデーの展示ポイント
  - 「生活・介護・医療・福祉を助けるロボットと AI」
  - 人間機械共生研究室は,「健康・安心・生きがい」を多面的に支援するロボットAIシステムの研究開発を行っています．生理計測ロボットLucia（ルチア），歩行計測システムCamina（カミーナ），食事介助ロボットMani（マーニ），食事配膳ロボットなど，生活・介護・医療・福祉をサポートするロボットとAIシステムを展示します．（㈱F-Designと共同展示の予定）

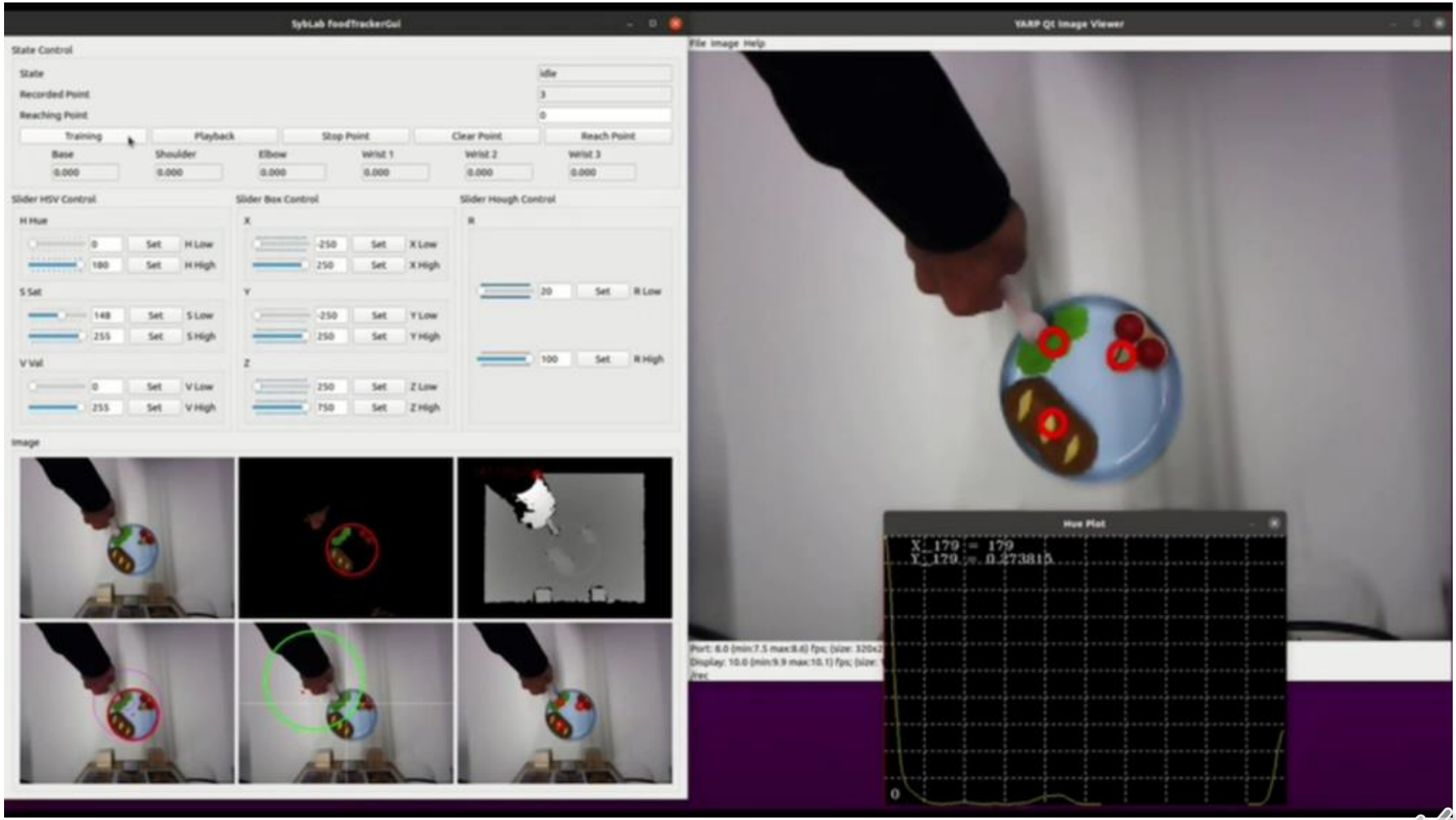
Camina（カミーナ・歩行計測システム）



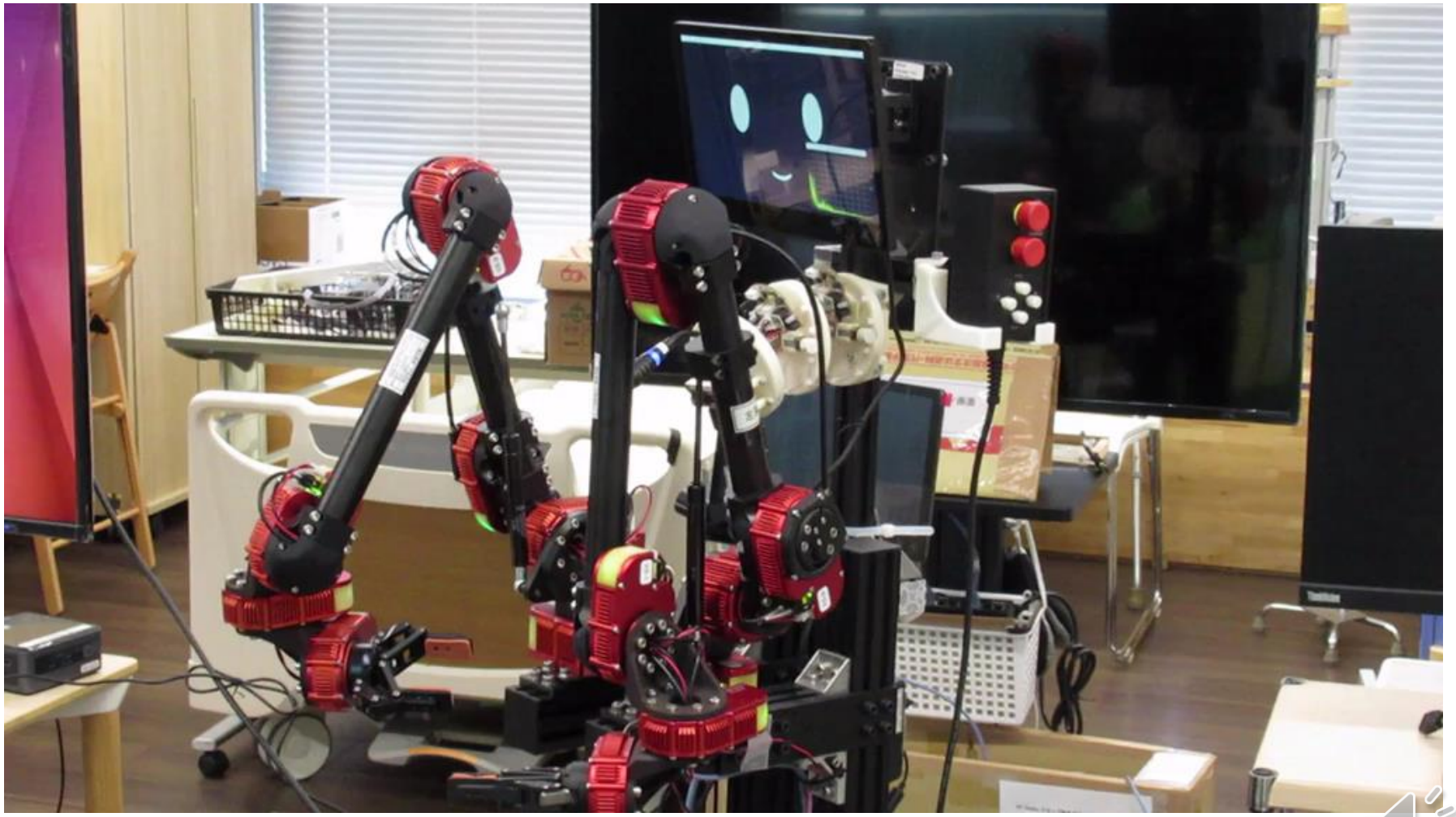
Lucia（ルチア・生理計測ロボット）



Cibo（チーボ・食事認識システム）



Mani（マーニ・食事介助ロボット）



Rosnu（ロスナ・音声対話システム）

