

2008年度機械工学ゼミナール

「筋骨格ヒューマノイドの 操縦インタフェースを考える」

担当: 水内郁夫

Email: mizuuchi@i.u-tokyo.ac.jp

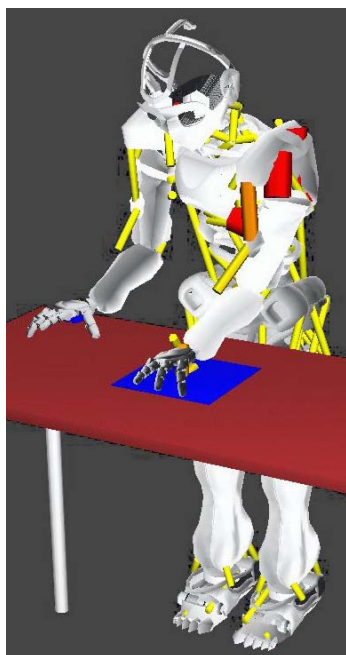
電話: 03-5841-7415

部屋: 2号館73A2号室

<http://www.jsk.t.u-tokyo.ac.jp/~ikuo/seminar/>



- 人間にならった骨格を多数の筋肉型アクチュエータにより駆動する筋骨格ヒューマノイド。その制御法は大きな課題ですが、人が操縦してみるとヒントが見えてくるかもしれません。100本以上ある筋肉型アクチュエータをどうやって指令して、操縦できるかを考えてみませんか。
- 同じ本数のゴム紐を同じ配置で人間に取り付けて長さを計測？手先・足先の位置・姿勢だけを指示する？ぬいぐるみに筋ユニットを取り付けて、ぬいぐるみを動かすとヒューマノイドが動くようにする？色々アイデアを出し合って、実際にモノやソフトウェアを作ってみましょう。



筋張力の
シミュレーション



筋アクチュエータ付き
ウェアラブルデバイス



筋骨格型ヒューマノイド
「小太郎」と「小次郎」

<http://www.jsk.t.u-tokyo.ac.jp/~ikuo/kotaro/>