

A Study on Real-Time Detection of Interaction between the User of Upper-limb Wearable Robots and Dynamic Environments for Perception-Assist

カラウティゴダ, ガマゲ, マノーシャ, チャツラマリ

<https://hdl.handle.net/2324/4110475>

出版情報 : Kyushu University, 2020, 博士 (工学), 課程博士

バージョン :

権利関係 : Public access to the fulltext file is restricted for unavoidable reason (3)



氏 名	カラティコタ ガマゲ マノージャ チャツラマリ			
論 文 名	A Study on Real-Time Detection of Interaction between the User of Upper-limb Wearable Robots and Dynamic Environments for Perception-Assist (認知アシストのための上肢ウェアラブルロボットユーザーと動的環境との相互作用実時間推定の研究)			
論文調査委員	主 査	九州大学	教授	木口 量夫
	副 査	九州大学	教授	山本 元司
	副 査	九州大学	教授	倉爪 亮

論 文 審 査 の 結 果 の 要 旨

本論文は、装着型パワーアシストロボットユーザーの動的環境における認知アシストにおいて、ユーザーと他者の動作意思を実時間推定する手法を検討し、他者との相互作用推定手法や最小ジャークモデルを用いて適切な動作推定を行う手法を提案した研究であり、危険を咄嗟に回避するための反応動作も提案しており、機械工学上寄与するところが大きい。よって、本論文は博士（工学）の学位論文に値すると認める。