

研究テーマ:

人工知能技術を用いた医工連携に関する研究



氏名: 原田 篤/HARADA Atsushi E-mail: harada@yonago-k.ac.jp

所属・職名: 助教 学位: 博士(工学)

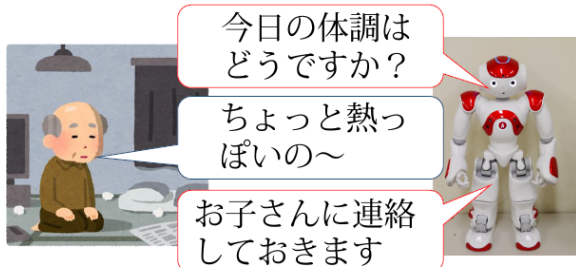
所属学会・協会: 日本ロボット学会, IEEE

キーワード: 人間型ロボット, 知能情報処理

連携可能企業・業種等: ・慣性センサを用いたデータ処理
・人間型ロボットを用いた見守りシステム

研究内容: 独居老人のための健康見守りシステム/慣性センサを用いたポジショントラッキング

見守りロボット



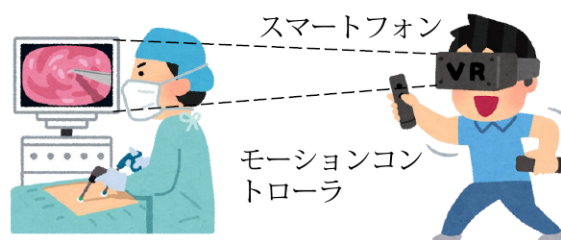
概要

- ・ 人間型ロボットを用いた独居老人の見守りシステム
- ・ 毎日会話により健康チェックを行う
- ・ 体調が悪い場合は家族や掛かりつけの病院へメールにて連絡
- ・ 健康チェック時に反応がなかった場合はロボットが室内を探索

メリット

- ・ 人型というコミュニケーションをとりやすいインターフェイスによる孤独感の解消

VRコントローラ



概要

- ・ スマートフォンを用いたVRゴーグルにて自作アプリで利用可能なモーションコントローラの開発
- ・ IMU(Inertial Measurement Unit:慣性計測装置)を用いてコントローラの位置と姿勢を計算

メリット

- ・ 汎用型コントローラとして利用可能
- ・ コントローラの形状をアプリに合わせて専用化も可能

過去の企業等連携実績・その他アピールポイント等

株式会社MICOTOテクノロジーと鳥取大学医学部と共同でとっとり発医療機器開発支援事業にてシャドウィングによる内視鏡下外科手術用シミュレータの開発に協力機関としてコントローラの開発に協力