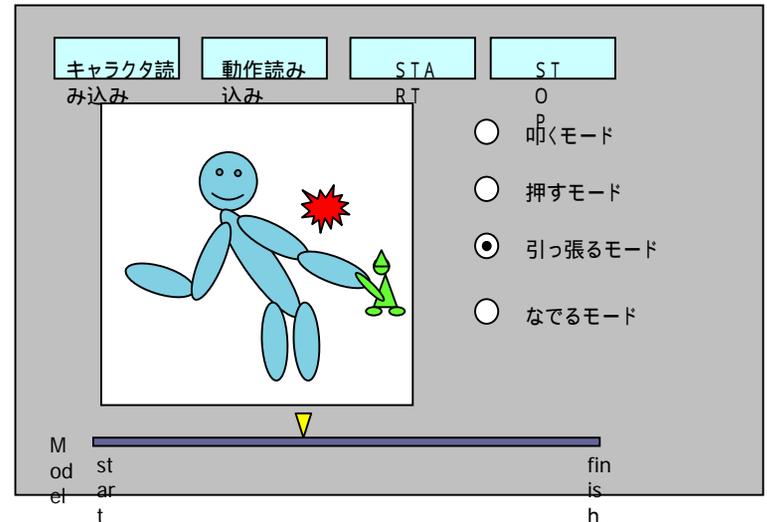


戦略ソフトウェア教育コース 進捗状況

東京大学大学院情報理工学系研究科
知能機械情報学専攻 修士1年
井上・稲葉・稲邑研究室 神崎 秀

前回までの内容

- 外部からの作用を与えることで動作の修正が可能なソフトウェアを提案
- 平木先生にのみ絶賛していただいた
- 3D-CADのインタフェースとしてどうか？ (by水内さん)
- 再び嘘デモを



要するにそれはいったい何なのか？

爆発？

なでる？

強化学習？

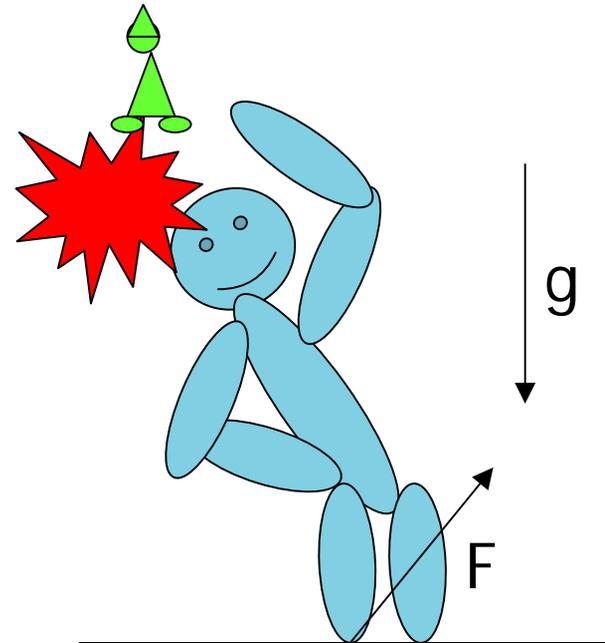
合気道？

脱Object Orient？

それは、「3者のせめぎ合い」から生まれるものである

3者とは？

- 動作主体 (= ロボット)
 - 転倒を避けようとする自律性とあらかじめ与えられた軌道に追従しようとする自律性
- 動作環境 (= 力学的影響)
 - 重力や接触力として動作主体に作用する
- 操作者意図 (= 小人パワー)
 - 操作者の意図を力学的影響と等価なレベルで表現したもの



非常にプリミティブな例ですが...

- 簡単なデモを用意しました

以上です