

【岐阜高専】「2024 年度電子情報通信学会論文賞」の受賞

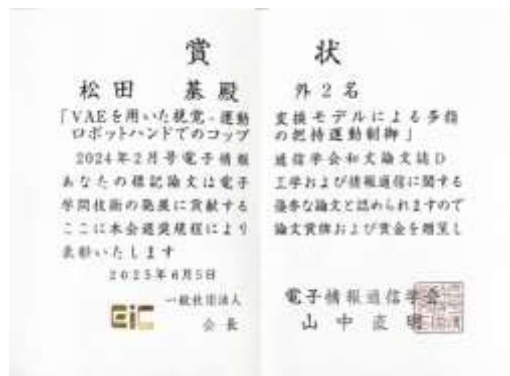
電子制御工学科の松田基助教が、2025年6月5日に開催された、一般社団法人 電子情報通信学会の表彰式にて、2024年度電子情報通信学会論文賞を受賞しました。

受賞した「VAEを用いた視覚-運動変換モデルによる多指ロボットハンドでのコップの把持運動制御」では、人の把持(ものを持つ)戦略から着想を得ました。視覚(カメラ画像)情報と運動(ロボットハンド姿勢)情報の統合による、物体把持に必要な複数の特徴量(コップの直径や取手の長さなど)を抽出するモデルを構築しました。結果、コップの大きさや把持タイプ(取手の把持、コップ上部の把持など)に応じたハンド姿勢を予測でき、多指ハンドによるスムーズな把持に必要な要素の一つを実現しました。

現在は、このモデルを義手システムへ応用する研究を進めています。



授賞式
(中央：松田基助教)



賞状



記念品