


受賞者の声

氏名	田崎豪	
受賞時所属	(所属) 名城大学 (職名) 准教授	
現所属	(所属) 名城大学 (職名) 准教授	
受賞テーマ名	学習環境への背景データ置換による未知物体把持ロボット	
受賞テーマにおける研究活動の現況		
<p>工場で作業するロボットのように決められた部品を扱うだけでなく、一般環境で、ロボットが初めて見た物体も把持できるようにするためには、どこを持てば安定して把持できるかを判断する必要があります。受賞テーマは、初めて見た物体を安定して把持できるロボット技術に関するものです。</p> <p>受賞時は大量の商品を扱わなければならなくなった物流現場のピッキングロボットを主な応用先として考えておりました。現在は、見たことがない異物を除去しなければならないリサイクルの現場などにも応用範囲を広げ、研究を続けております。</p>		
今後における研究活動の展望		
<p>安定して把持できる位置を判断するだけであれば、かなり高精度にできるようになりました。しかし、初めて見た物体は検出すること自体も難しく、見落としてしまう場合が多いです。また、把持した物体を整列したいと考えた場合、把持できる位置だけでなく、物体の姿勢も判断して、整列したい姿勢に並べる必要があります。今後は未知物体であっても見落とすことなく検出し、姿勢まで推定できるようにしたいと考えています。</p>		
受賞後の反響・各賞の受賞等		
<ul style="list-style-type: none">・愛知県内企業との共同研究を開始しました。・国立研究開発法人科学技術振興機構主催のイノベーションジャパンに採択されて、技術展示を行いました。		
わかしゃち奨励賞への期待		
<p>若手研究者はこれまでの社会にはなかった面白い研究をしている人が多いですが、まだ形にならないものも多いので、研究資金などの面で苦労しています。今後も若手研究者の「形にはなっていないが面白い研究」に支援していただくことを期待しております。</p>		