

情報通信工学	人間情報システム, 人間協調型AI, ロボット, 機械システム	バーチャルリアリティ(VR), 物理エンジン, 対話エージェント, 力触覚, 柔軟ロボット
情報通信系	准教授	長谷川晶一



過去の研究実績	現在、注力している研究	今後取り組んでいきたい研究
<ol style="list-style-type: none"> VR物体操作のための、物理エンジン(シミュレーション)と力触覚インタフェース。 注意と感覚運動系のシミュレーションによるエージェントの動作生成 	<ol style="list-style-type: none"> 集客、受付にも必要な、自然な対話を実現する実世界/VRエージェントの視線、仕草、動作の生成とオーサリング手法。 柔軟物との力触覚インタラクションと、材質感提示のためのシミュレーションモデル。 物理エンジンのための接触と拘束のモデル 現場で誰でもアプリを作れるぬいぐるみロボット 	<ol style="list-style-type: none"> 観客の注意を惹き付けるエージェントの現場での応用テスト ぬいぐるみ機構による柔軟機構の応用 力触覚の質感提示の産業応用 物理エンジンの高性能化

代表的研究例

