しっぽによる感情表現デバイスの開発と評価

中沢研究室 | 志田 愛斗

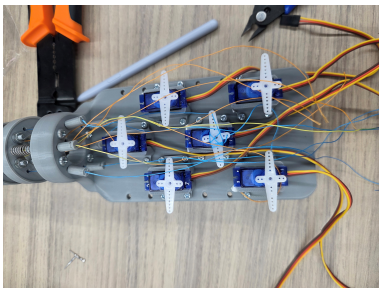
この研究の一行要約

ロボットのしっぽは、人の印象を変えられるか

実機試作あり



Unitree Go2に載せた試作機



糸とサーボによる駆動機構

01 どんなもの？

四足歩行ロボットに可動するしっぽを付け、感情や動作意図の表現に使う。

02 先行研究と比べてどこがすごい？

人の身体を補助するしっぽ装置とは用途が異なり、ロボットに装着して印象を測る。新規性の確証は文献調査が必要。

03 技術や手法のキモはどこ？

サーボモータが駆動糸を引き、しっぽの異なる部分を曲げる。

04 どうやって有効だと検証した？

試作機の駆動とGo2への装着・走行を確認。デモではしっぽとロボットは自動連動していない。

05 議論はある？

重量でモータが動かない条件がある。親近感・生命らしさへの効果は参加者評価前。

06 次に読むべき論文は？

発表資料掲載のSaraijiらによる装着型しっぽ『Arque』(2019)。