

人型ロボットのための演技指導ソフト

— V-Sido —

吉崎 航 (NAIST, AIST)

ホビーロボットに乗り込む楽しさを、世界へ

◆ 課題 ◆

従来のホビーロボット操作環境は、格闘ゲームのように覚えさせた動きをただ再生するだけで、バッティングなどの複雑な動きは不可能.

◆ 目的 ◆

マウスによる直感的かつ有機的な動作生成を実現し、多くのユーザの悲願である“ロボットに搭乗する”感覚をARで再現.

◆ V-Sido ◆

ロボット操作のための直感的機能を実装、さまざまなロボットに対応.



自由な外装デザイン



CGとの同期



マウスジェスチャによる動作生成



物理シミュレータによる動作補正



ヘッドトラッキングによるAR