

操作嗜好性を制御して高効率操作習熟を実現するロボット操作システム

著者	渡辺 哲陽
著者別表示	Watanabe Tetsuyou
雑誌名	平成30(2018)年度 科学研究費補助金 新学術領域研究(研究領域提案型) 研究実績の概要
巻	2017-04-01 2019-03-31
ページ	1p.
発行年	2018-07-26
URL	http://doi.org/10.24517/00059800



[◀ Back to previous page](#)

Robot user interface promoting high speed learning of operation skill by a control of operation preference

Publicly

Project Area	Cognitive Interaction Design: A Model-Based Understanding of Communication and its Application to Artifact Design
Project/Area Number	17H05858
Research Category	Grant-in-Aid for Scientific Research on Innovative Areas (Research in a proposed research area)
Allocation Type	Single-year Grants
Review Section	Complex systems
Research Institution	Kanazawa University
Principal Investigator	渡辺 哲陽 金沢大学, フロンティア工学系, 教授 (80363125)
Project Period (FY)	2017-04-01 - 2019-03-31
Project Status	Granted (Fiscal Year 2018)
Budget Amount *help	¥11,570,000 (Direct Cost: ¥8,900,000, Indirect Cost: ¥2,670,000) Fiscal Year 2018: ¥5,980,000 (Direct Cost: ¥4,600,000, Indirect Cost: ¥1,380,000) Fiscal Year 2017: ¥5,590,000 (Direct Cost: ¥4,300,000, Indirect Cost: ¥1,290,000)
Keywords	ユーザーインターフェース / 知能機械 / 知能ロボティクス / 操作習熟 / 操作嗜好性 / ユーザインターフェース / 知能ロボティクス

All ▾

URL:

Published: 2017-04-28 Modified: 2018-07-26