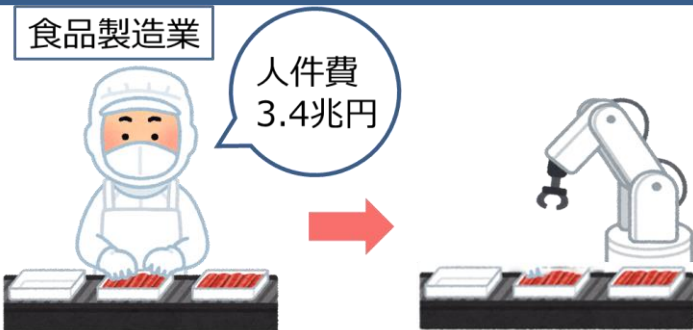


課題名 模倣学習による不定形物操作を実現するロボットシステム

プロジェクトの概要

- ・食品のような不定形物のロボットによる操作を実現。
- ・力覚を伝達できる遠隔操作制御「バイラテラル制御」で人間がロボットに力制御技能を教示。AIが模倣学習して再現。



ビジネスモデル(申請時) サブスクリプションモデル

**模倣学習は市販ロボットで汎用動作可能！
動作を教示するだけ、プログラミング不要！**

- ・運用開始まで2週間
- ・初期費用数十万円
- ・需給対応容易

活動計画(申請時)

<ul style="list-style-type: none"> ・リファクタリングとGUIの開発による導入障壁の低減 ・ロボットデザインの一新にユーザ体験向上 ・実証試験と顧客獲得 	23/1Q	23/2Q	23/3Q	23/4Q
	リファクタリング	システムの評価	ユーザインタビュー	UI/UX改善
	GUIシステムの開発	ロボットデザインの一新	システム運用改善	顧客営業
		実証試験	展示会出展	テストマーケティング