

インタラクティブシステム論 第一回

梶本 裕之
Twitter ID kajimoto

自己紹介

- 梶本 裕之



- <http://kaji-lab.jp>

- 居室：西3号館4階406号室

- 研究：触覚を中心としたヒューマンインターフェース、
インタラクティブシステム

- オフィスアワー：メールにてコンタクト。

研究分野紹介

ヒューマンインターフェース
Human Interface
バーチャルリアリティ
Virtual Reality
インタラクティブシステム
Interactive System

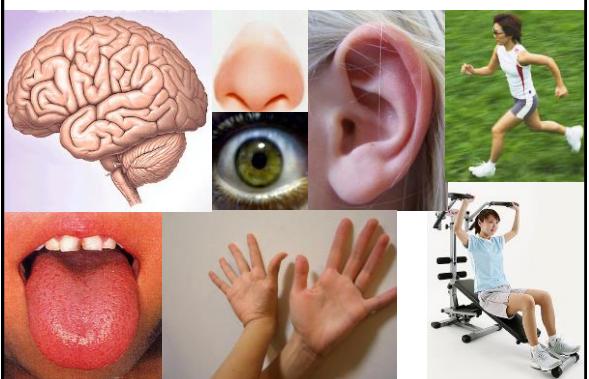
ヒューマンインターフェースとは？



ヒューマンインターフェースとは？

Human 人の
Interface 境界

インターフェース研究のフィールド



インターフェース研究の例(1)

- Sutherland "The Ultimate Display" (1965)



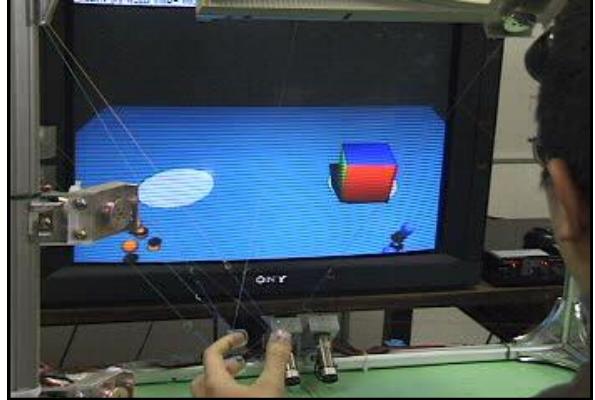
インターフェース研究の例(2)



インターフェース研究の例(3)



インターフェース研究の例(4)



インターフェース研究の例(5)



インターフェース研究の例(6)



インタフェース

●われわれは境界(インターフェース)を介して、**認識と行動**を行っている。

●ヒューマンインターフェースの研究とは、**認識と行動**の研究に他ならない。

ロボットとインターフェース

究極のインターフェース研究はロボット研究と変わりない

共に**認識 行動**システムだから

必要な知識

- ・ハードウェアの知識
- ・ソフトウェアの知識
- ・数学の知識

□認識⇒信号処理(画像, 音声, センサ情報)
□行動⇒制御

授業のねらい

- 数学が実際の研究で使われることを知る
 - 特に認識行動システムでの場面を取り上げる
- 使えるスキルを身につける
 - 厳密な証明は求めない。
 - 「ツール」として使う扱いに慣れる

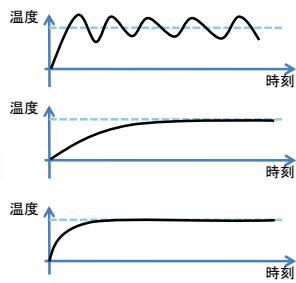
授業の扱う範囲(1)信号処理とフーリエ変換

(Q)この3つは、**何が違うのだろうか？**

授業の扱う範囲(2)信号処理と行列

Keywords:
フーリエ変換, ラプラス変換, 伝達関数, 自己相関, 相互相関

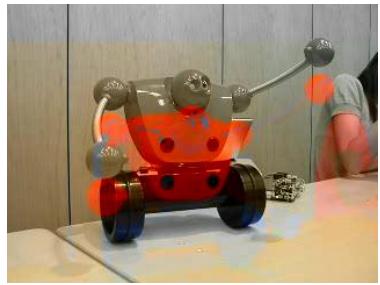
授業の扱う範囲(3)制御とフーリエ・ラプラス変換



Keywords :

ラプラス変換, 伝達関数, 周波数応答, インパルス応答, ステップ応答, 安定性, PID制御

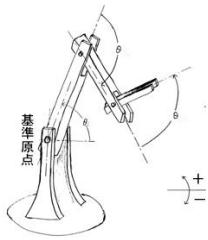
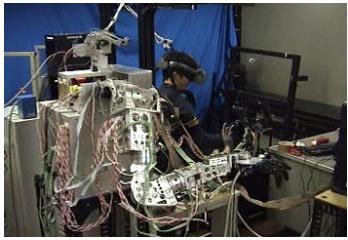
授業の扱う範囲(4)制御と行列



Keywords :

状態方程式, シミュレーション, z変換, 可制御, 可観測, 安定, デジタルPID制御, 制御周期

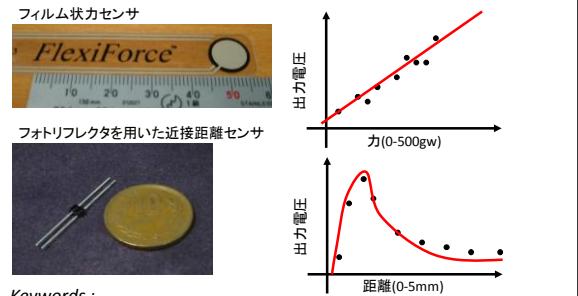
授業の扱う範囲(5)ロボットと行列



Keywords :

ロボティクス, 座標変換, 順キネマティクス, 逆キネマティクス, ヤコビアン, PID制御, インピーダンス制御, バイラテラル制御

授業の扱う範囲(6)センサと逆問題



Keywords :

最小二乗法, 疑似逆行列, フィッティング, センサのキャリブレーション, 直交検波, システム同定

授業の扱う範囲(7)画像処理と行列



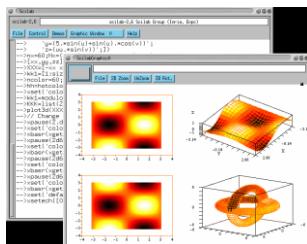
Keywords :

フィルタリング, 平滑化, エッジ抽出, アンチエリアシング

授業の狙い(再)

- 数学が実際の研究で使われることを知る
 - 特に認識行動システムでの場面を取り上げる
- 使えるスキルを身につける
 - 厳密な証明は求めない.
 - 「ツール」として使う扱いに慣れる

数値計算ソフト SciLab



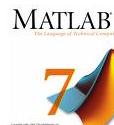
<http://www.scilab.org/>



- <基本機能>
 - ・行列計算
 - ・数値計算
 - ・データプロット
 - ・Etc...

- <拡張機能>
 - (ツールボックス)
 - ・制御, 画像処理等のシミュレーションツール群
 - ・実際のハードウェア制御

SciLabとMatlab



Matlab:

- 業界標準シミュレーションツール.
- 実際の研究開発の場面で実用的に使われている.
- 米国では授業で必須. 「cは知らないでもMatlabは知っている」
- 高価 !

Scilab:

- Matlabの機能を(ほぼ)再現.
- タダ !

日程

- 4/14 イントロダクション
- 4/21 フーリエ変換
- 4/28 フーリエ変換と線形システム
- 5/5 こどもの日
- 5/12 出張により休講
- 5/19 信号処理の基礎
- 5/26 信号処理応用1(相関)
- 6/2 信号処理応用2(画像処理)
- 6/9 中間確認テスト
- 6/16 ラプラス変換
- 6/23 出張により休講
- 6/30 古典制御の基礎
- 7/7 インタラクティブシステムの実際(小泉先生)
- 7/14 行列
- 7/21 行列と最小二乗法
- 7/28 出張により休講
- 8/4 ロボティクス
- 8/11(要確認)期末テスト

レポート課題

・授業ではScilabを使えることを前提に課題を出します.

・何かこだわりがあれば、他の物でもかまいません。
(Matlab, Mathematica, Octave, MATX, Excel,...)

・課題はほぼ毎回出します.

・Scilabを使ったレポートは下記にメールで提出してください.

report@kaji-lab.jp

メールのタイトルに学籍番号と名前を書いてください.

「0912345 山田太郎 第1回レポート」

レポートの締め切りは次の週の授業開始前

成績評価

- 平常点(出席・レポート)50点
 - 中間テスト, 期末テスト各25点
 - 多少(成績を良くする側に)調整する可能性あり
- ただし中間、期末試験を受けていることが成績を付ける前提
- レポート以外の問い合わせは下記にメールしてください.
(report@kaji-lab.jpは普段は見ていません)
- kajimoto@hc.uec.ac.jp

情報源

授業資料のページ(昨年の資料のため変更されることがあります)
昨年の動画も置かれています.

<http://kaji-lab.jp/ja/index.php?people/kaji/ninshiki>
梶本研ページ⇒メンバー⇒梶本⇒教育

Twitter ID: kajimoto

本日の宿題:SciLabの導入



・インストールして下さい

<http://www.scilab.org/>

・下記ページのScilab導入を行って下さい(1時間程度)

<http://bit.ly/1Wr1SzL>

(授業のページの第二回資料です)

・レポート課題1, 2をやってください(3は余裕があれば)