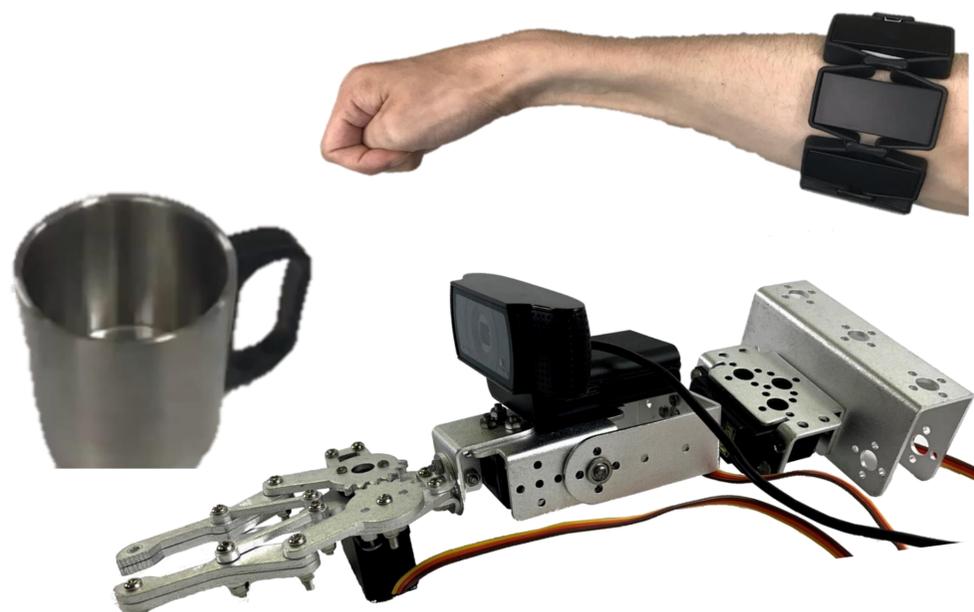


一般対象物認識と筋電位信号に基づく5指動作認識

筋電義手に視覚センサと人工知能を用いることにより見て・考える義手を開発することが目的です。



把持動作の対象となる物体の画像認識をすることで、多種動作の分類判定を行います。



物体画像と筋電位信号を解析し、把持分類をする深層学習のモデルを作成しています。

