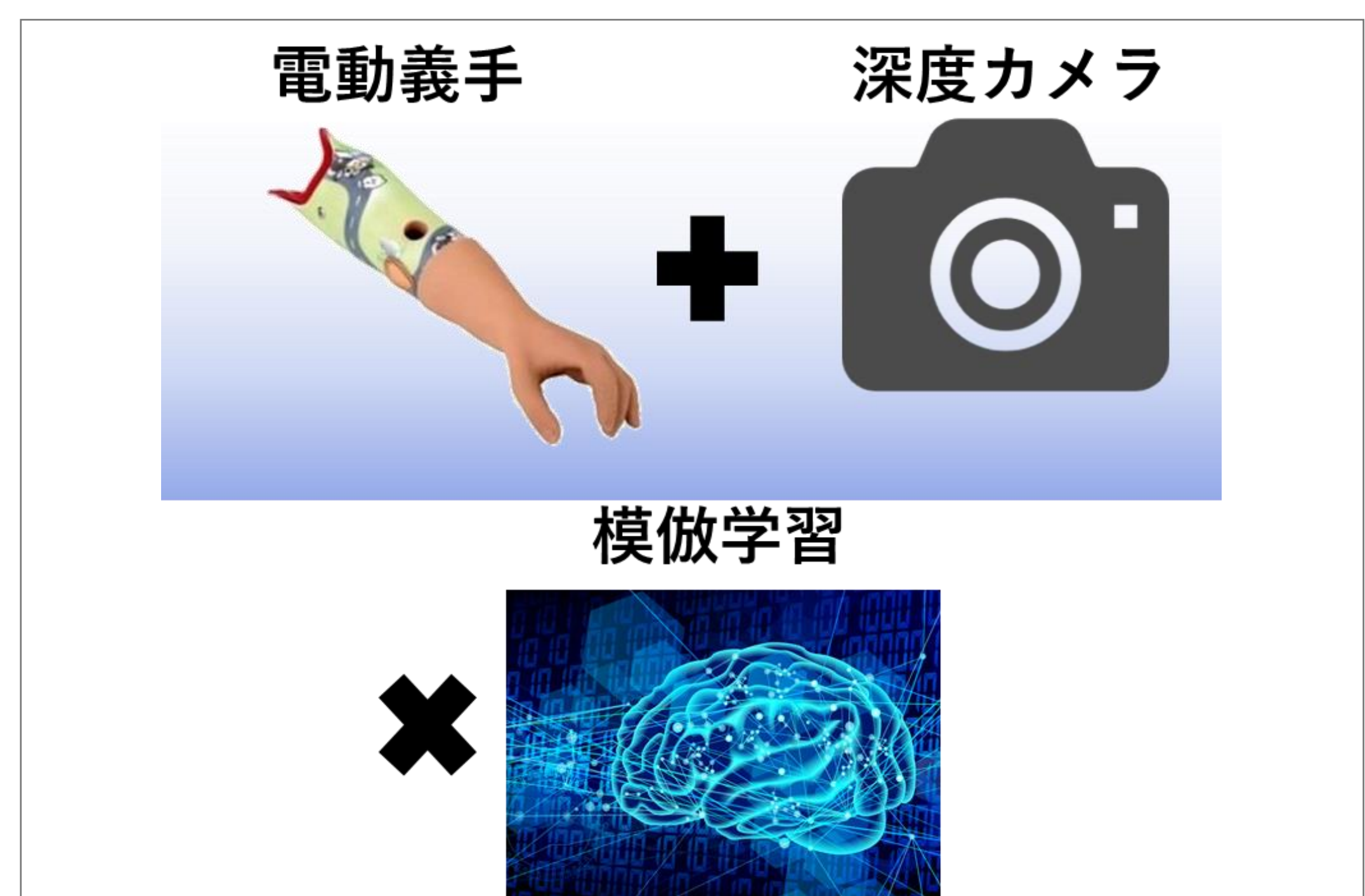


# シミュレーション環境を用いた電動義手の模倣学習

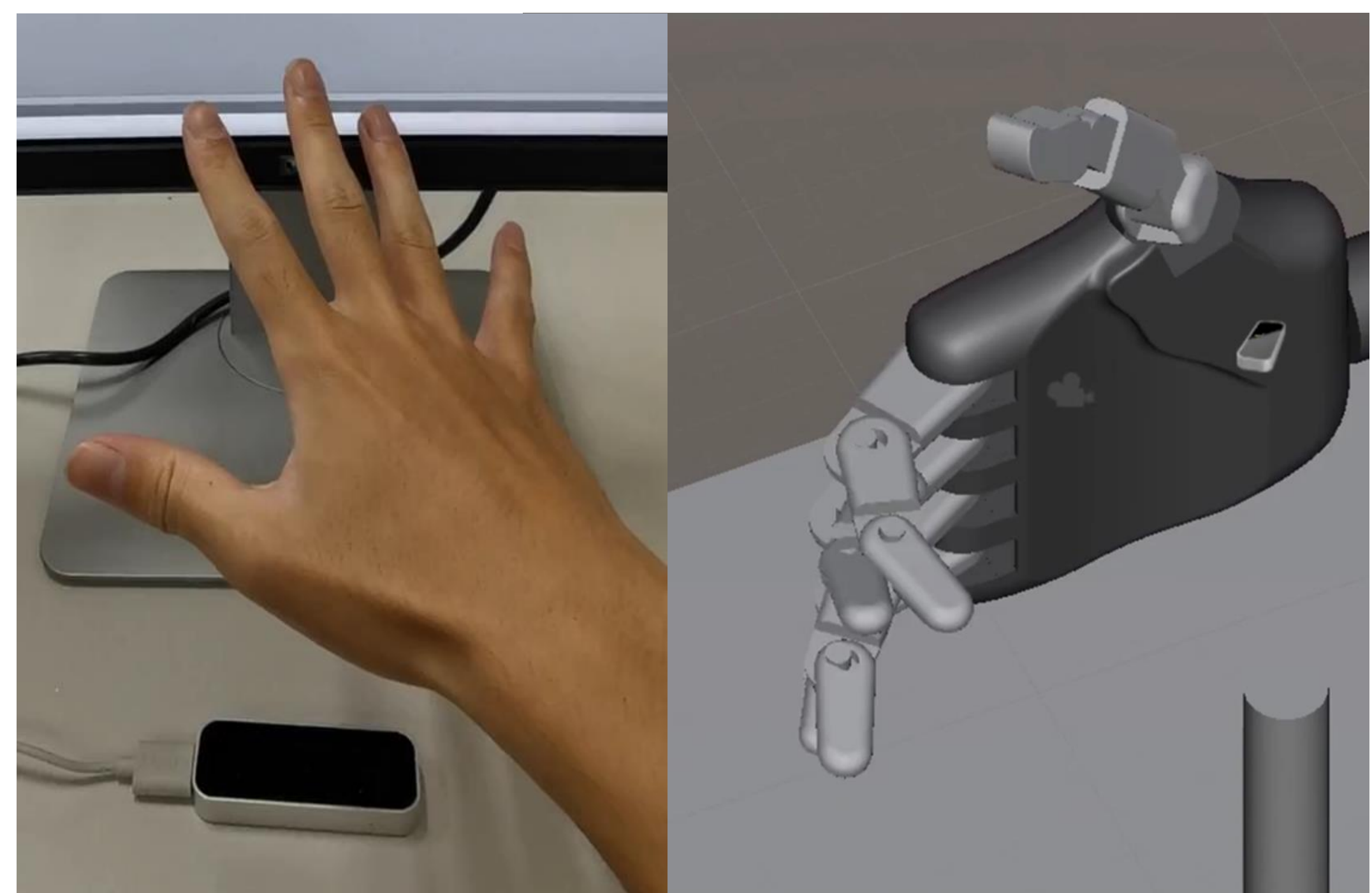
~ Imitation learning of electric prosthetic hand  
in simulation environment ~

Modern prosthetic hands rely on artificial intelligence to interpret myoelectric signals of their users and act accordingly. Most of these AIs are trained through reinforcement learning algorithms. This study intends to mimic human-like movements thanks to imitation.

目的：模倣学習を用いて深度カメラ付き電動義手に把持動作を習得させます。これにより人間に近い動作を習得できます。



人間が行う把持動作を参考にして学習を行い、人工知能に把持動作を習得させます。



指を一本一本動かして、従来手法よりも人間に近い方法で物体を把持できるようになります。

