

# 于 士 琪 (ウ シキ)



大阪大学 博士後期 1 年 | 080-2471-6993 | yu.shiqi@irl.sys.es.osaka-u.ac.jp

## 興味分野

- ・ 知能ロボットメカニズムと其のシステム制御フレームワーク構築
- ・ 物理的な人間と人間酷似ロボットのインタラクション
- ・ 多センサネットワークの多次元情報のリアルタイム処理と応用

## キャリア

### PH.D. CANDIDATE | 2018-NOW | OSAKA UNIVERSITY

- ・ 所属: 基礎工学研究科 システム創成専攻 知能ロボティクス 石黒研究室
- ・ 研究テーマ: 人間酷似ロボット(\*情報 Confidential)動作の適応的な姿勢生成とグラスピング
- ・ 関連プロジェクト: 分散ロボットシステム構築と其の ROS インタフェースの開発
- ・ 融合研究テーマ: 人間らしい動作を用いたロボットの感情表現に関する研究
- ・ その他: Dynamics of Underwater Locomotion with Multi-joint Robotic Limbs

\*研究内容は後ページに述べる

### MASTER OF ENGINEERING | 2016-2018 | OSAKA UNIVERSITY

- ・ 所属: 基礎工学研究科 システム創成専攻 知能ロボティクス 石黒研究室
- ・ 研究テーマ: 物理的相互結合 Actuation Module を用いたロボットによる全身動作に関する研究
- ・ 関連プロジェクト: 適応性ありソフト人間酷似ロボットハンドの開発

### RESEARCH STUDENT | 2015-2016 | OSAKA UNIVERSITY

### EXCHANGE STUDENT | 2014-2015 | TSUKUBA UNIVERSITY

- ・ 交換留学、タスク: 情報メディア工学コース

### BACHELOR OF ENGINEERING | 2011-2015 | ZHEJIANG UNIVERSITY, CHINA

- ・ 所属: 電気工程学院 自動化(電気) 林研究室
- ・ 研究テーマ: 高速、精度が有る連続位置サーボロボットアームシステム

## スキル、関連経験

### 発信力、コミュニケーション

- ・ 2017/12 HUMANWARE アウトリーチ、Lab Cafe@大阪なにわ橋駅

- 一般市民向け研究紹介、ポスター発表（研究に関する実物を持っていた）
- 2017/07 IEEE-RAS Summer School on Soft Manipulation, ドイツ
  - 学術議論、Workshop を参加、ポスター発表、国際の文化交流
  - ポスターのタイトル：Research of Robotic Spine Composed of Actuation Modules Mechanism

## 言語力、教育経験

- 2018-now 大阪大学 知能ロボティクス実験C TA
  - ロボットアームを動かす、学生の問題を発見し、共に解決する
- 2012/07 Bridging the World 国際組織、中美中学生サマースクール、TA
  - 通訳、中国、アメリカの中学生を向け英語、文化の教育活動
- 2014/09  JLPT 日本語能力試験 2級（2018/07 は 1 級試験済）
- 2012/09 TOEFL 英語検定 87 点
- その他 今研究室の研究活動の間、日本語、英語両方の ロボット、情報専攻の本、論文などを積極的に読んでいる；研究室の日常、議論は、日本語を使って議論している

## リーダーシップ

- 2017/04 文部科学省リーディングプログラム HUMANWARE INNOVATION PROGRAM を加入
  - 特別選抜（5年プログラムを4年に短縮）
  - 融合研究を押し、科学から持続発展的な価値を転換できるリーダー人材を生み出す
- 2012/02 中国 黒竜江省 大慶市のTOP高校に 大学入試経験交流会
  - チームリーダー
  - 清華大学に入った同級生たちとマネジメント、高校を恩返したための活動
  - 参加者が600人超え、現地の新聞、ニュースに載せた

## 勉強に関する能力

- 言語： 中国語、英語、日本語
- 開発 Tool/Ware： Python, C, matlab, Linux, Robot Operation System, CAD Design
- 専攻と関係する知識： Embed System 設計、開発、Trouble Shooting  
 ロボット機構設計、製造、制御、Interface 構築  
 Machine Learning, Deep Learning
- その他： 短時間内、新たな技（知識）を身につけて、応用する能力  
 集中力

## 受賞歴

### 競争的資金 | 「独創的教育研究活動」 | 2018/03-NOW

- ・ 研究テーマ：人間らしい動作を用いたロボットの感情表現に関する研究
- ・ 役割：研究のロボット制御とシステムの問題を発見し、表現したいの動作を実現するために役立つ

### 奨学金 | 複数 | 2016/04- NOW

- ・ リーディングプログラム HUMANWARE INNOVATION PROGRAM 奨励金 (2018/01-now)
- ・ 樫山奨学財団 大学院留学生奨学金(2016/04-2018/03)

### 三等賞 | 中国生物医学電子イノベーション設計コンテスト | 2014/06

- ・ チームリーダー、スマホアクセスウェアラブル省エネ心拍計設計開発

### 優れた論文賞 | 中国浙江大学夏社会实践 | 2013/12

- ・ チームリーダー、同時に優れた個人

## PUBLICATIONS

### INTERNATIONAL JOURNAL |

Journal of Artificial Life and Robotics

- ・ Shiqi Yu, Yoshihiro Nakata, Yutaka Nakamura, Hiroshi Ishiguro. A design of robotic spine composed of parallelogram actuation modules, 2017, 10.1007/s10015-017-0383-0.

### INTERNATIONAL CONFERENCE |

22nd International Symposium on Artificial Life and Robotics 2017

- ・ Shiqi Yu, Yoshihiro Nakata, Yutaka Nakamura, Hiroshi Ishiguro. "A design of robotic spine composed by parallelogram actuation modules", 22nd International Symposium on Artificial Life and Robotics 2017 (AROB 22nd 2017), B-Con PLAZA, Beppu, JAPAN, pp. 420-423

### DOMESTIC CONFERENCE |

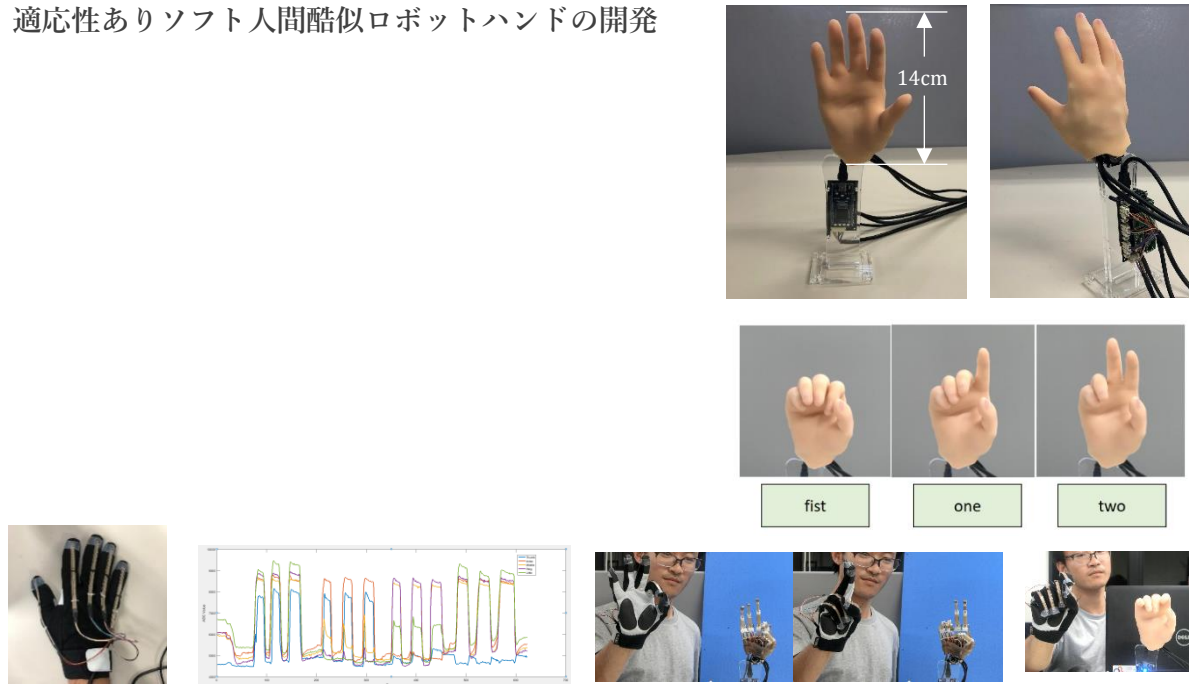
- ・ 八木聡明, 姜淳熙, 沈靖程, 于士琪, 中野賢, 昆虫モデルのロボットの歩容が人間に与える印象の評価, ロボティクス・メカトロニクス講演会 2018 in Kitakyushu, , 北九州小倉市, 2018.6.2-2018.6.5

### POSTER PRESENTATION |

- ・ Shiqi Yu, Yoshihiro Nakata, Yukata Nakamura, and Hiroshi Ishiguro. "Research of Robotic Spine Composed of Actuation Modules Mechanism", IEEE-RAS Summer School on Soft Manipulation (SoMA), Poster Session, Fraueninsel, Germany, July 2017.

## 研究内容紹介

- ・ 適応性ありソフト人間酷似ロボットハンドの開発



- ・ 物理的相互結合 Actuation Module を用いたロボットによる全身動作に関する研究
- ・
- ・
- ・ 分散ロボットシステム構築と其のROSインタフェースの開発
- ・
- ・ 人間らしい動作を用いたロボットの感情表現に関する研究
- ・
- ・
- ・
- ・ Dynamics of Underwater Locomotion with Multi-joint Robotic Limbs