

于 士 琪 (ウ シキ)



大阪大学 博士後期2年 | 080-2471-6993 | yu.shiqi@irl.sys.es.osaka-u.ac.jp

Homepage : <https://shiqi-yu.com/>

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モデリングと応用

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: 子供型アンドロイド「ibuki」動作の適応的な姿勢生成
 - ibuki: <https://www.youtube.com/watch?v=tboPwZt4LrA>
 - ibuki は、世界のメディアから取材を受け、日本経済新聞1月1日見出しに掲載した
- ・ 関連プロジェクト: 人間酷似ロボット用システム構築と其のROSインタフェースの開発
 - Silva: <https://github.com/ustyui/silva>
- ・ 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
 - https://www.youtube.com/watch?v=9c_dwbEXSH0&feature=youtu.be

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
 - <https://www.youtube.com/watch?v=v02DF2jvEYE>

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

*Zhejiang University (浙江大学は、QS ランク世界56位の大学である)

- ・ 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、相関経験

発信力、コミュニケーション

- ・ 2019/10 IEEE International Conference on Advanced Robotics and its Social Impacts、北京
 - 融合研究成果論文発表、国際的な交流
- ・ 2018/07 未来館シンポジウム、東京、日本
 - 子供アンドロイド「イブキ」プレスリリース
- ・ 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

- ・ 2019/07 TOEIC 英語検定 890 点
- ・ 2018-2019 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
- ・ 2018/12 ILPT 日本語能力試験 1 級
- ・ 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、日本語を使って後輩を指導、議論している

ワーキング

- ・ 2018/09 パナソニック株式会社 研究インターンシップ (2018/09-2018/12)
 - ビジネスイノベーション本部 自動運転相関
- ・ 2016/12 JST ERATO 石黒共生HR I プロジェクト
 - 自律ロボット研究グループ 研究補助員

リーダーシップ

- ・ 2018/04 「独創的教育研究活動」
 - チームリーダー(2019 年度)；短く時間に融合研究成果物を出した
- ・ 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(Inventor)
- ・ 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 Algorithms
- ・ 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：チームリーダー、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

2019 International Conference on Advanced Robotics and its Social Impacts

- Satoshi Yagi, Sunhwi Kang, [Shiqi Yu](#), Hamed Mahzoon. "Evaluation of Shape-Changing Tensegrity Structure Robot for Physical Human-Robot Interaction, ARSO2019, Beijing Institute of Technology, Beijing, CHINA

2020 ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction

- [Shiqi Yu](#), Yusuke Nishimura, Satoshi Yagi, Naoki Ise, Yifei Wang, Yoshihiro Nakata, Yutaka Nakamura, and Hiroshi Ishiguro. 2020. A Software Framework to Create Behaviors for Androids and Its Implementation on the Mobile Android "ibuki". HRI2020, March23–26, 2020, Cambridge, United Kingdom. ACM, New York, NY, USA, 10.1145/3371382.3378245

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 (一部) |

- [Shiqi Yu](#), Yoshihiro Nakata, Yutaka 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.
- [Shiqi Yu](#), Yoshihiro Nakata, and Hiroshi Ishiguro. "Adopting Life Behaviors of Humans on an Android with a ROS-based Software Package "silva"", The 2nd International Symposium on Symbiotic Intelligent Systems, Poster Session, Osaka, Japan, Jan 2020.