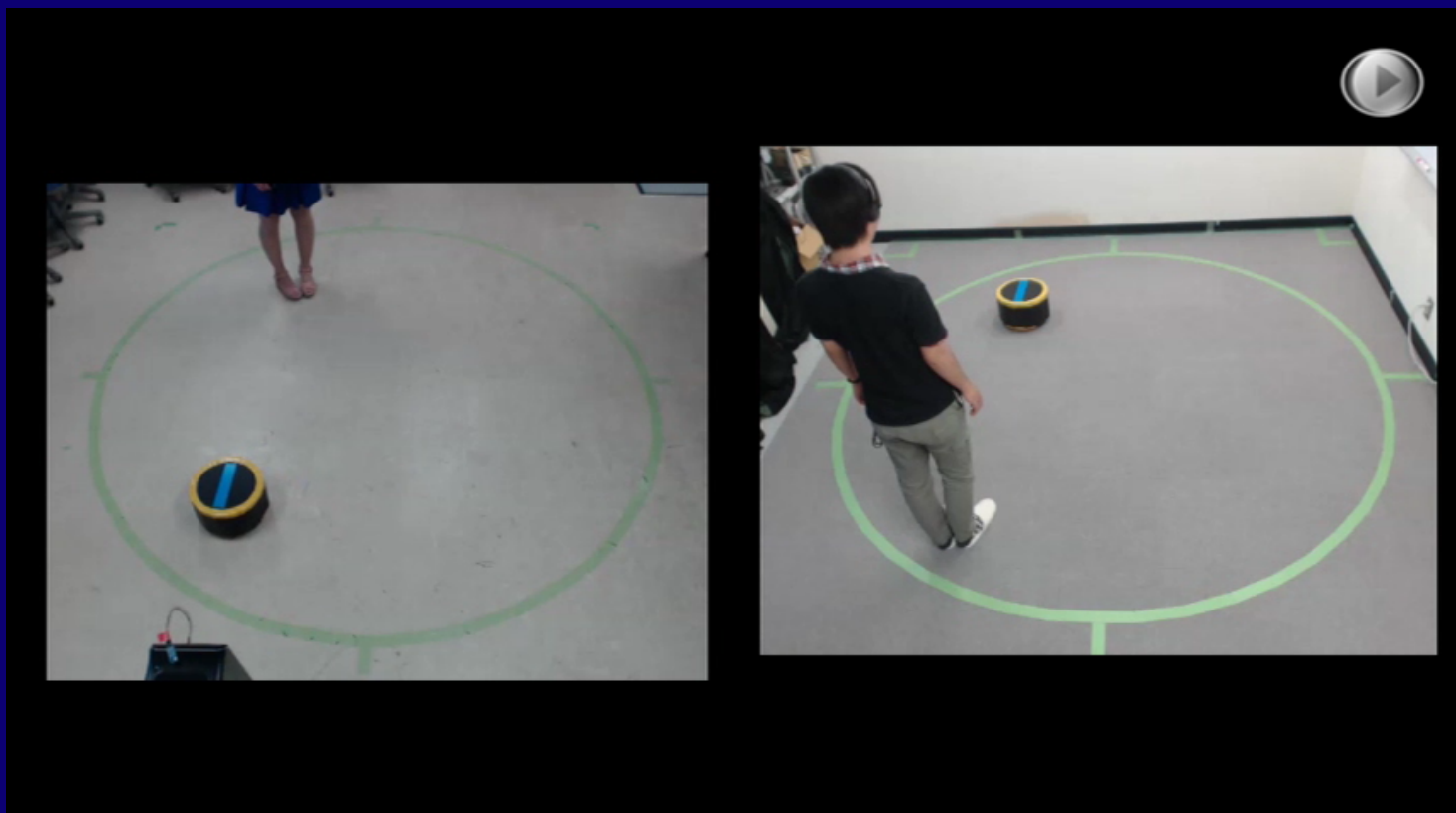


① モデルの構築と検証



1. センシングデータに基づく位置推定処理（レンジスキャナ・ビジョン）.
2. モデルに基づいて自律的に振る舞うロボットの動作デザイン.
3. 実験計画法に基づく実験デザイン.
4. 実験および統計処理，機械学習等を使った分析.

- 人間を含む生物に共通する他者認知に基づくインタラクションモデルの構築
- 脳神経系による裏付けの検証

HAIシンポジウム2016
Outstanding Research Award