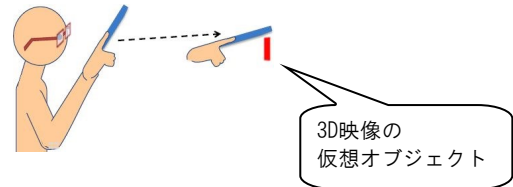


1. 研究分野

- 1) ヒューマンメディア, ヒューマンインターフェース
- 2) 組込みシステム
- 3) ソフトウェア開発方法論（オブジェクト指向, フォーマルメソッド）

現在上記1)の分野における, 3D映像の仮想オブジェクトと人間の体が直接相互作用する場合（道具を介する場合を含む）において円滑に相互作用するための技術の研究・開発などに力を入れています。



2. 応用ユニット（輪講）

卒業研究を行う際に必要となる, 文献調査, プレゼンテーション, ディスカッションの能力を身につけることを目的として輪講を行います。輪講に用いる書籍は, 視知覚・立体映像, プログラミング言語Python, 統計解析に関する書籍を予定しています。

3. 応用ユニット（実験）

卒業研究を行う際に必要となる, 各種センシングデバイスの取り扱い, および, ソフトウェア開発の実習を行います。具体的には次のものを単独または組み合わせた実習を行う予定です。

- 自律型ロボット: Lego MindStorms NXT
- センシングデバイス: Kinect (距離・モーションセンサー), 接触・光・超音波・加速度センサー
- フィジカル・コンピューティング・ボード: Raspberry Pi, Arduino

開発言語は C#, Python, C, C++, Java, Processing, LabVIEW などです。



4. 配属希望者へ

第1希望者はあらかじめ面接を受けてください。第1希望者が定員を超えた場合には面接に基づき選考します。面接を受けない場合は面接実施に関する掲示に注意してください。

5. その他

応用ユニット等の単位認定要件として一定の出席日数を求めます。あまり大学に来ないで単位を修得したいと考えている学生は当研究室を希望しないでください。

内容その他不明な点は質問してください（居室：K1-903, 研究室：K1-406-3）。