

外部発表

原著論文 (3)

Calibration and Statistical Techniques for Building an Interactive Screen for Learning of Alphabets by Children

Riby A. Bobby, Ravi P. Joshi, Subir K. Saha, Takafumi Matsumaru, Pratyusha Sharma, Siddhartha Jaitly

International Journal of Advanced Robotic Systems 14.3 (2017 年) p. 1729881417703939. SAGE Publications London, UK

DOI: 10.1177/1729881417703939

2017 年

A Framework for Robotic Clothing Assistance by Imitation Learning

Ravi P. Joshi, Nishanth Koganti, Tomohiro Shibata

Advanced Robotics 33.22 (2019 年) pp. 1156–1174. Taylor & Francis

DOI: 10.1080/01691864.2019.1636715

2019 年

Robot Kinematics Made Easy using RoboAnalyzer Software

Ratan S. Othayoth, Rajeevlochana G. Chittawadigi, Ravi P. Joshi, Subir K. Saha

Computer Applications in Engineering Education 25.5 (2017 年) pp. 669–680. Wiley Online Library

DOI: 10.1002/cae.21828

2017 年

査読付き国際会議 (11)

Cloth Extremity Detection from a Clutter of Clothes using Bayesian GPLVM

Vishal Gaurav, Nishanth Koganti, Riku Nakata, Ravi P. Joshi, Tomohiro Shibata

International session on Robotics, Mechatronics and Control, Robotics Society of Japan

URL: http://rsj2016.rsj-web.org/data/RSJ2016_pg.pdf

山形、日本

2016 年

SAKSHAR: An Image-projective Desktop Varnamala Trainer (IDVT) for Interactive Learning of Alphabets

Ravi P. Joshi, Riby A. Bobby, Subir K. Saha, Takafumi Matsumaru

Developing Countries Forum, IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)

URL: <http://icra2015.org/conference/forums/11-conference/37-developing-countries-forum>

ワシントン、アメリカ

2015 年

Robotic Cloth manipulation for Clothing Assistance Task using Dynamic Movement Primitives

Ravi P. Joshi, Nishanth Koganti, Tomohiro Shibata

Proceedings of the Conference on Advances in Robotics (AIR)

DOI: 10.1145/3132446.3134878

ニューデリー、インド

2017 年

Estimating 3D Hand Location for Clothing Assistance Initialization Using Dynamic Movement Primitives

Ravi P. Joshi, Rithul Perathara, Rolyn Labuguen, Nishanth Koganti, Tomohiro Shibata

Proceedings of the 35th Annual Conference of Robotics Society of Japan

URL: http://rsj2017.rsj-web.org/RSJ2017_pg02.pdf

川越、日本

2017 年

Mouse Anatomical Cardinal Planes and Axes Towards Augmentation for Behavior Analysis

Salvador B. Negrete, Ravi P. Joshi, Rollyn Labuguen, Jumpei Matsumoto, Tomohiro Shibata

Joint 7th International Conference on Informatics, Electronics Vision (ICIEV) and 2nd International Conference on Imaging, Vision Pattern Recognition (icVPR)

DOI: 10.1109/ICIEV.2018.8641000

北九州、日本

2018 年

Virtual Robots Module: An Effective Visualization Tool for Robotics Toolbox

Ratan Sadanand, Rajeevlochana G. Chittawadigi, Ravi P. Joshi, Subir K. Saha

Proceedings of the Conference on Advances in Robotics (AIR)

DOI: 10.1145/2783449.2783475

ゴア、インド

2015 年

Virtual Experiments for Integrated Teaching and Learning of Robot Mechanics using RoboAnalyzer

Ratan Sadanand, Ravi P. Joshi, Rajeevlochana G. Chittawadigi, Subir K. Saha

28th International Conference on CAD/CAM, Robotics and Factories of the Future

ISBN: 978-81-322-2740-3

コラガット、インド

2016 年

A Study on Human-Robot Collaboration for Table-setting Task

Krati Saxena, Rollyn Labuguen, Ravi P. Joshi, Nishanth Koganti, Shibata Tomohiro

IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO)

DOI: 10.1109/ROBIO.2017.8324415

マカオ、中国

2017 年

Projectable Interactive Surface using Microsoft Kinect v2: Recovering Information from Coarse Data to Detect Touch

Pratyusha Sharma, Ravi P. Joshi, Riby A. Bobby, Subir K. Saha, Takafumi Matsumaru

IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII)

DOI: 10.1109/SII.2015.7405081

名古屋、日本

2015 年

Depth-based Localization for Robotic Peg-in-Tube Assembly

Arun D. Udai, Ravi P. Joshi, Subir K. Saha

IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)

DOI: 10.1109/IROS.2015.7353871

ハンブルク、ドイツ

2015 年

職務経歴

IIT デリー

上級研究員

ニューデリー、インド

2014 年 5 月～2015 年 8 月

- ・ 0.1 ミリメートルのクリアランスを持つ穴にペグを挿入するタスクを実行するクーカロボットの力制御に取り組みました。
- ・ ロボアナライザーソフトウェアに、ロボットの運動学と動力学をより簡単に教えたり学んだりする機能を追加しました。

IIT デリー

プロジェクトスタッフ

ニューデリー、インド

2014 年 2 月～2014 年 5 月

- ・ 共同プロジェクト「SAKSHAR：アルファベットのインタラクティブな学習のためのイメージ投影型デスクトップバーナマラトレナー（IDVT）」を開発しました。
- ・ このプロジェクトの目的は、子どもたちにとって初等教育をより魅力的で楽しいものにすることです。

アルタイル・エンジニアリング

ソフトウェア QA エンジニア

バンガロール、インド

2012 年 6 月～2014 年 1 月

- ・ パフォーマンステスト、負荷テスト、機能テストなど、アルタイル・ウェブ・ポータル・フレームワークおよび PBS ワークロードマネージャのウェブベースインターフェースであるコンピュート・マネージャのソフトウェアテストを成功させました。
- ・ アルタイル・ウェブ・ポータル・フレームワークのライセンスおよびその他の重要な機能の保証を担当していました。
- ・ REST サービスの自動テスト用のフレームワークを開発しました。

学歴の詳細

九工大

ロボット工学の博士号

北九州、日本

2020 年 9 月

- ・ 論文のタイトル：模倣学習を用いた両腕ロボット着衣介助システムのデザインと開発

九工大

ロボット工学の修士号

北九州、日本

2017 年 9 月

- ・ 主要プロジェクトのタイトル：DMP を使用したロボット着衣介助

IIIT ジャバルプール

コンピュータサイエンスの学士号

マディヤプラデーシュ、インド

2012 年 8 月

- ・ 主要プロジェクトのタイトル：データ構造のシミュレータ

技術的スキル

商用ロボットを操作 プログラミング

リーシンクロボティクスさんの両腕バクスター、トヨタさんの HSR、クーカロボティクスさんの KR 5
C/C++, Python, C#, Embedded C, Java, KUKA Robot Language

IDE

Microsoft Visual Studio, Eclipse, NetBeans, WinAVR

ツール/ライブラリ

Matlab, ROS, ØMQ, PCL, OpenCV, Protocol Buffers, MATLAB

ウェブ

Drupal, HTML, PHP, JS, JSF

OS

WINDOWS (XP, 8 と 10)、Linux (Ubuntu)

受賞歴

2017 年 一等賞, 九工大で HEBI ロボティクス（アメリカ）のハッカソン

日本

2016 年 優秀論文賞, 早稲田大学で IPS に関する第 10 回国際連携シンポジウム

日本

2015 年 日本政府奨学金（MEXT）, 文部科学省

日本

個人情報

生年月日

1990 年 8 月 5 日

言語

ヒンディー語、英語、日本語（初級）