

ジョシラビ

博士課程学生・ロボティクス研究者・AI愛好家

国立大学法人九州工業大学大学院生命体工学研究科,
福岡県北九州市若松区ひびきの 2-4 (〒: 808-0196)

✉ joshi.ravi-prakash869@mail.kyutech.jp | 🏷 www.ravijoshi.xyz | 📱 ravijo | 💬 ravi2008joshi | 🌐 ORCID | 🎓 ジョシラビ

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. Boby, 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. Boby, 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, Roly 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 (icIVPR)
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. Boby, 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. Udal, 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

- 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。

ニューデリー、インド

2014年5月～2015年8月

IIT デリー

プロジェクトスタッフ

- 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ーナー (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。

ニューデリー、インド

2014年2月～2014年5月

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

- 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・マネージャー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。

バンガロール、インド

2012年6月～2014年1月

学歴の詳細

九工大

ロボット工学の博士号

- 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

北九州、日本

2020年9月

九工大

ロボット工学の修士号

- 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

北九州、日本

2017年9月

IIT ジャバルプール

コンピュータサイエンスの学士号

- 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

マディヤプラデーシュ、インド

2012年8月

技術的スキル

商用ロボットを操作

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 KR5

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

QT、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）