

## 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 (10)

- 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.rs-j-web.org/data/RSJ2016\\_pg.pdf](http://rsj2016.rs-j-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, Roly Labuguen, Nishanth Koganti, Tomohiro Shibata  
*Proceedings of the 35th Annual Conference of Robotics Society of Japan*  
URL: [http://rsj2017.rs-j-web.org/RSJ2017\\_pg02.pdf](http://rsj2017.rs-j-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
- 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
- Force Control of Robot Manipulator using Industrial Servo Drives  
Arun D. Udai, Subir K. Saha, Ravi P. Joshi, Rattan Sadanand  
*International Conference on Evolution in Manufacturing (ICEM)*  
ISBN: 978-93-86256-11-9 ランチー、インド  
2016 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 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

MatEx, 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）