

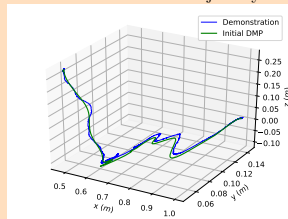
Teaching Phase



デモンストレーションはBaxter の両腕を適切な軌道にそって動かすことで行われる。

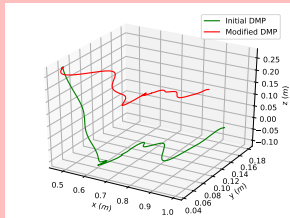
Learn Trajectory

Baxter Left Arm Trajectory



DMPによってパラメータ化された軌道を保存する

DMP Generalization



マネキンの腕の姿勢が変更する。
これに応じてDMPのゴールパラメータは修正される

Testing Phase

Modified Posture



DMPはゴールパラメータを修正することで
任意の姿勢に適応可能である