****

**AI科学前沿系列学术讲座**

**报告题目：**机器人感知、操作与学习

**报告人：**方斌（清华大学）

**报告摘要：**灵巧操作是机器人领域最具挑战技术之一。操作也是实现服务机器人多种任务的基本途径。报告围绕机器人感知、操作与学习三个方面展开。首先介绍机器人的各种感知手段，重点介绍视触力滑的多模态触觉感知装置和多模态信息融合的感知方法；接着介绍机器人的灵巧操作，重点介绍仿人灵巧手和软体手的操作；最后介绍机器人学习的研究现状，重点介绍机器人交互模仿的技能学习。

**报告人简介：**方斌，清华大学计算机系助理研究员。兼任中国人工智能学会认知系统与信息处理专委会秘书长。2017年清华计算机系博士后留校工作，主要研究方向是人工智能与机器人。承担或参与项目有科技部机器人专项、国家自然科学基金仪器专项、国家自然科学基金青年基金等。发表SCI/EI论文三十余篇，申请发明专利二十余项。研制的基于穿戴装置的机器人遥操作系统已在航天五院、大唐电信等多家应用，研制的仿人灵巧手应用于三星、航天五院等多家单位，曾被央视、北京卫视等多家媒体专访报道。

**时间：**2019年4月11-12日8:30--17:30

**地点：**中教一、二层报告厅，7号楼报告厅，研究生院101报告厅

**主办**：研究生院

**承办**：图书馆

2019年 4月 7日