

所属教員

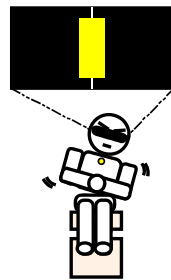
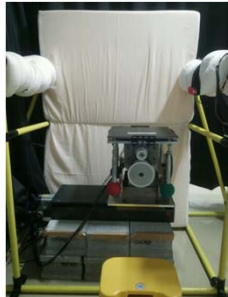
伊藤 聡(教授), 森田 亮介(助教)

キーワード

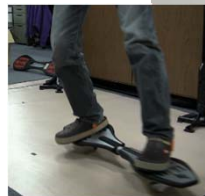
運動制御, ロボット工学, システム工学

研究概要

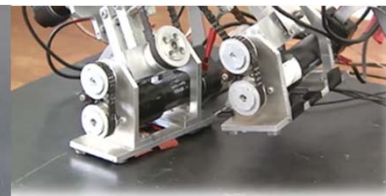
生物の知覚・運動の特徴は、環境に対するロバスト性や適応性にあります。その生成原理を明らかにし、制御・情報処理に応用することで、機械系の知的な動きの実現を目指しています。



平衡における運動学習と知覚変化



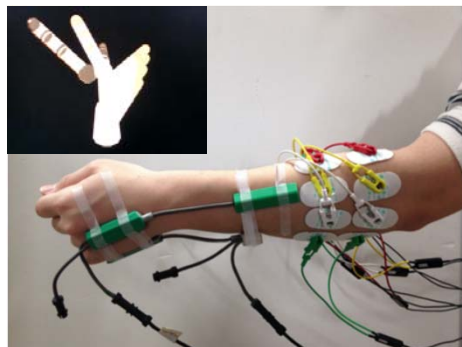
1モータ・自律移動ロボット



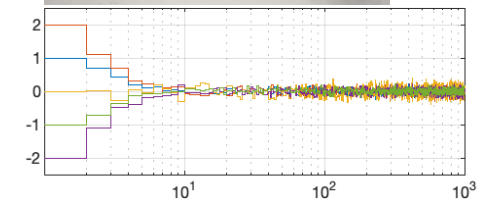
床反力情報に基づく二足歩行制御



物体把持の最適姿勢の解析



筋電信号からの手動作推定



マルチエージェントシステムのノイズの影響解析