

研究室公開展示

M-5 ロボットの環境認識・動作制御の知能と機械学習の応用

「認識や行動を学習する能力」をもつ人工知能を研究することで、人に代わって自分で考えて作業できるロボットを目指しています

- 屋外不整地移動ロボット
- 触覚搭載腕型ロボット
- 双腕移動ロボット
- 脳を模倣した運動学習モデル

