

研究室公開展示

エ1ーL2 ロボットの認識・動作学習および協調システム

「認識や行動を学習する能力」をもつロボットの人工知能と
「自律した要素同士が協調して働く能力」をもつ研究することで、
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, 双腕移動ロボット, 触覚搭載腕型ロボット
- 多脚型モジュラーロボット

