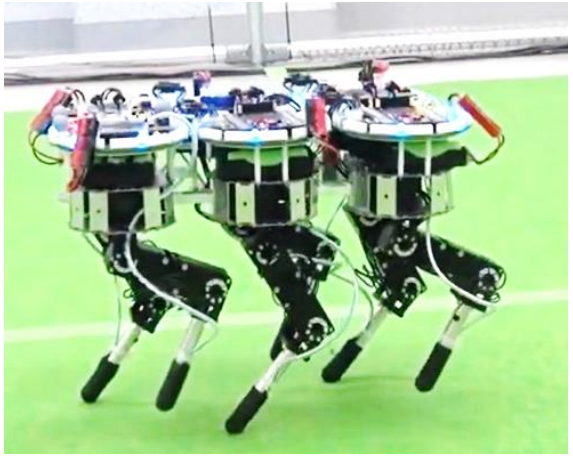
研究室公開展示（お申込み不要）

エ1-L7　ロボットの認識・動作学習と協調システム

- 「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
- 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



工学部機械工学科小林・早川研究室　会場：工学部1号館2階201室