

連絡先・研究室主宰者：准教授・池本周平  
([http://www.brain.kyutech.ac.jp/~ikemoto/index\\_ja.html](http://www.brain.kyutech.ac.jp/~ikemoto/index_ja.html))

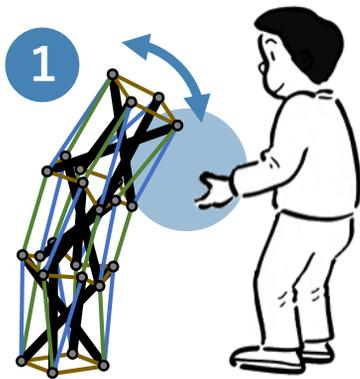


## 工学と生物の「当たり前」の差とは何か？

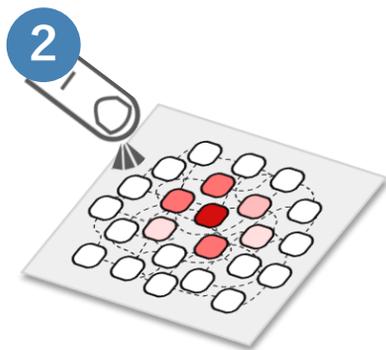
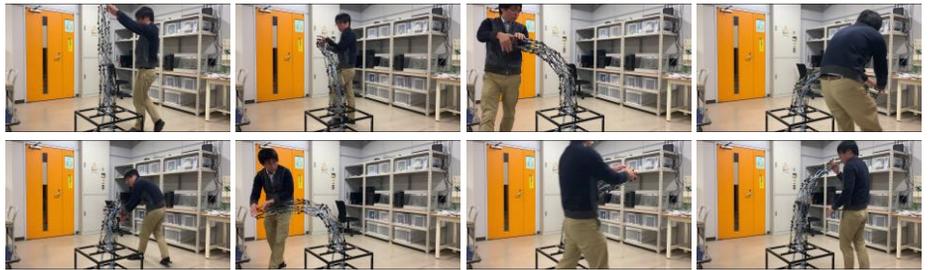
生き物にとって常識，工学的な非常識の例：

- 身体は柔らかく，制御は高精度ではない
- 大量の受容器（センサ）が身体に埋め込まれている
- ノイズは避けようも取り除きようもない

本研究室は生物を規範としたロボットの開発を通じ，  
この差の理解と応用を目指しています



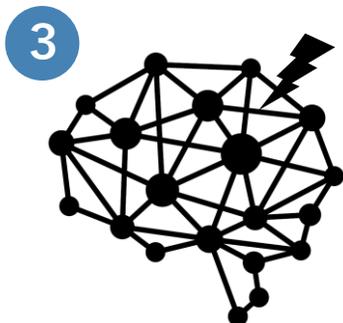
軽量・柔軟なテンセグリティ構造を採用した  
インタラクティブなロボットアーム



材料自体が持つ電気的特性を利用した  
高密度な触覚センシングデバイス



革新的ロボットテクノロジーを活用した  
ものづくり企業の生産性革命実現プロジェクト  
Kyutech x YASKAWA



ノイズのお陰で機能化されるNNモデルを用いた  
領域選択的な学習アルゴリズム

