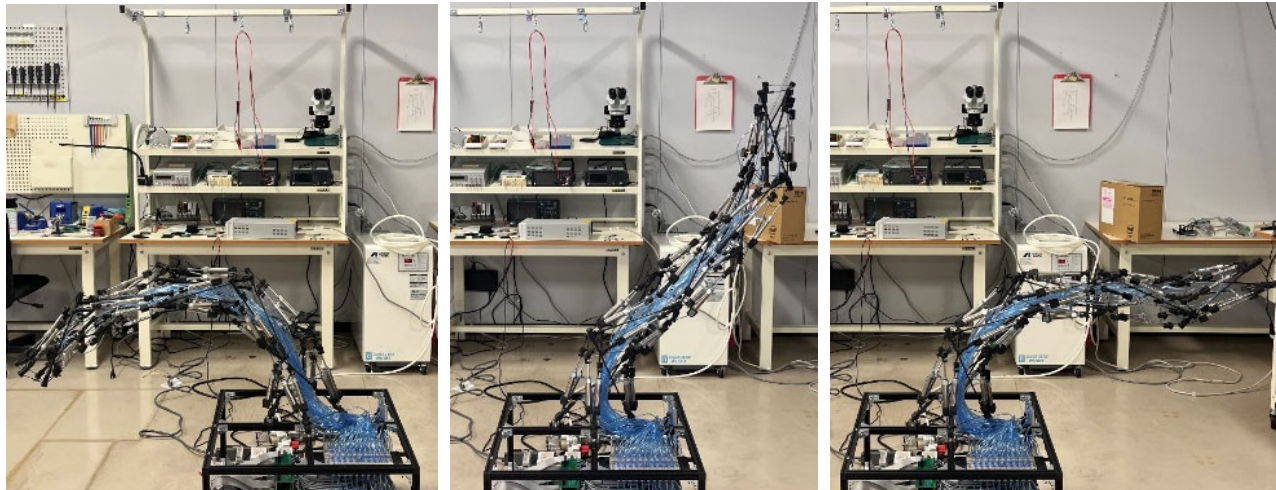
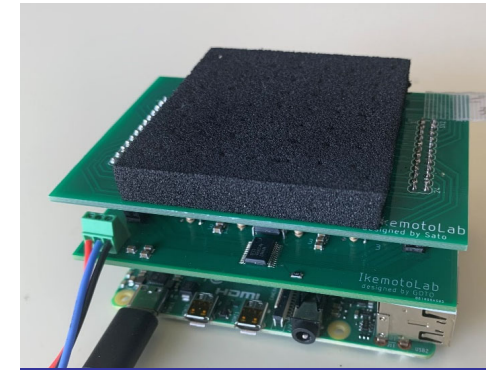


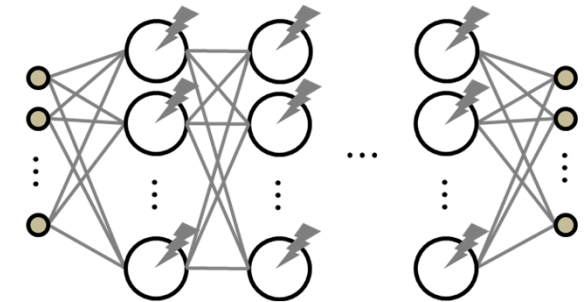
生き物のような身体が生む ロボットの知能の追求



超冗長・柔軟なテンセグリティマニピュレータ



ロボット用触覚



ノイズで機能化するNN

研究テーマ概要:

- 生物的な特徴を持つロボットの開発
- 生物的な情報処理・アルゴリズムの提案
- それらハード・ソフトの融合が可能にする新しい学習(AI)の枠組み構築

研究室HPは
右のQRコード
あるいは,



“ikemoto kyutech”で検索