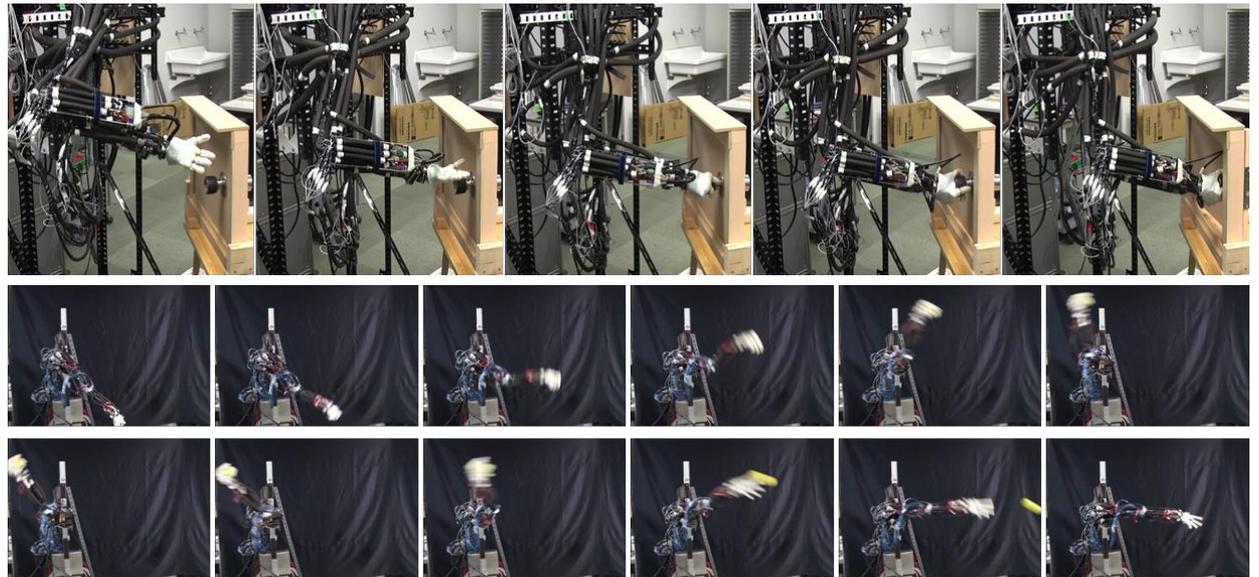
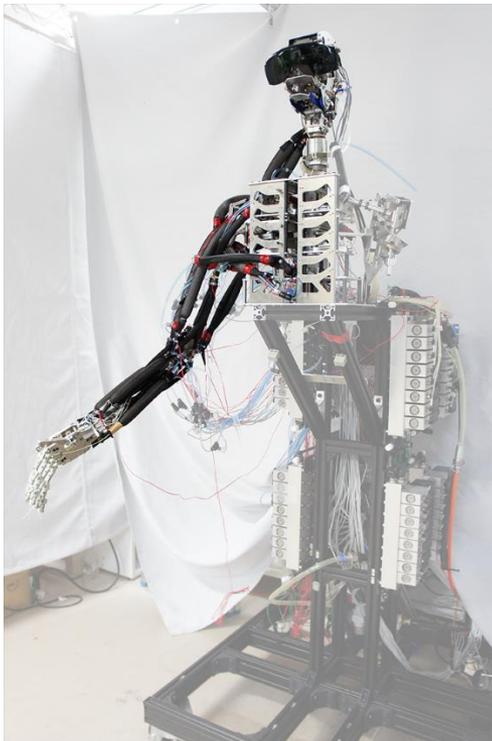


生物を規範とする新しいロボットシステムの実現

- 空気圧を利用した柔軟なロボットの開発とその特徴を利用した制御・学習
- 環境・人と安全に接触し、情報を得る柔軟な触覚センサの実現
- 環境のノイズを逆に利用する生物規範型の制御・情報処理の提案



生物のようにしなやかな身体を前提とすれば、これらの運動は驚くほど簡単に実現できます。