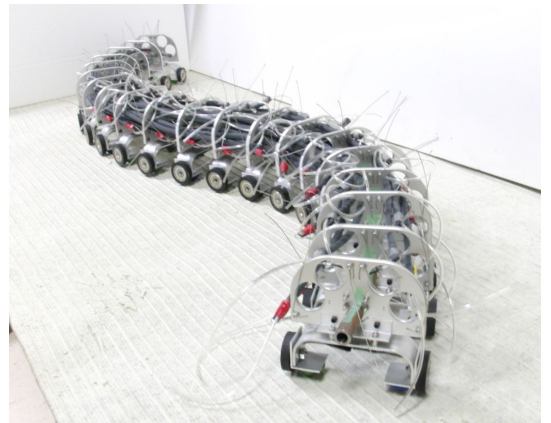
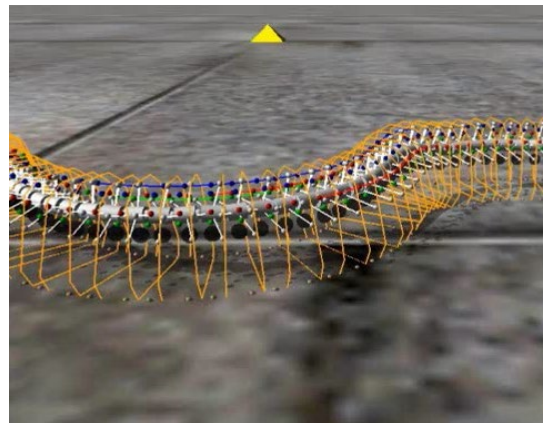


生物学と工学の融合による 動物の知的行動の解明

動物は、自らが置かれた環境や状況に応じて知的で多様な振る舞いを示します。その背後にあるメカニズムを、生物学と工学を融合させた研究手法（生工融合研究）を通じて解明し、より知的に振る舞うロボットを構築することを目指して研究を行っています。



人工筋肉を持つヘビロボット



シミュレーションモデル

キーワード 生物模倣、ロボティクス

分野 生体工学、ロボティクス