



人体模倣ロボットでヒトの器用さの謎に迫る

東郷 俊太（機械知能システム学専攻 准教授） 2024. **11.26**

私たちは、ヒトの身体構造にインスパイアされたサイボーグ義手ロボットや、ヒトの身体構造を忠実に模倣した人体模倣ロボットを開発しています。今回は人体模倣ロボットを用いることで、ヒトの運動のみを調べていてはわからない、器用さの源泉へアプローチする事例を中心にお話します。

研究分野

ロボット学、知能機械学、機構学、
バイオメカニクス、計算論的神経科学

keyword

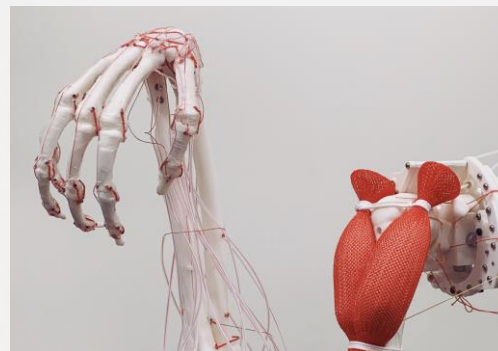
人体模倣ロボット、人体規範ロボット、
ヒューマノイドロボット、サイボーグ、
人間化ロボット学

対 象

電通大教職員、学生（オンライン開催）

参加申込

右側のQRコードのフォームからご登録
ください。



人体模倣ロボットの開発

12:15～12:45 @Zoom
(発表20分, Q&A10分)



(研究室web)



(参加申込)

COMPASS meetupは、学内研究者がどんな研究をしているのかを知る機会として、お昼休みに定期的で開催しています。本学の教職員・学生はどなたでも聴講可能です。気軽にご参加ください。

【お問合わせ】
研究教育マネジメント推進室URA
compass@ura.uec.ac.jp