

人間の構造を模倣したロボット

Keywords 筋骨格システム, 腱駆動ロボット, センサレス制御

01 本研究の適用分野・用途

協働ロボット
生体模倣ロボット

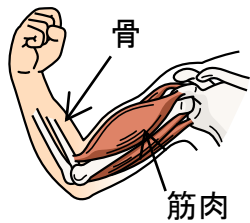
02 アピールポイント

センサ情報を用いずに位置制御を実現
外力に倣った動作の実現

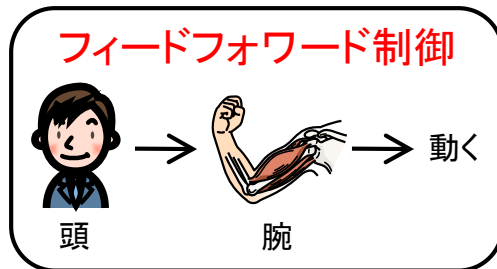
研究概要

人間が器用で柔軟な運動を実現できる理由として考えられる要素

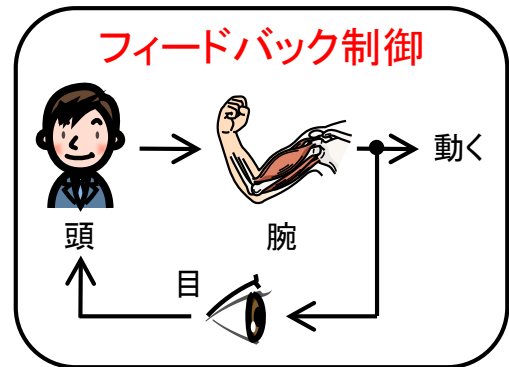
人体の構造 + 脳の運動生成原理



筋骨格構造

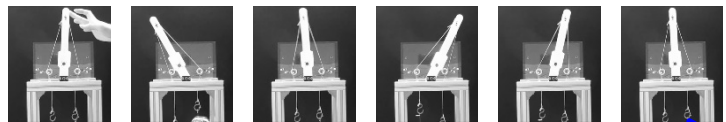
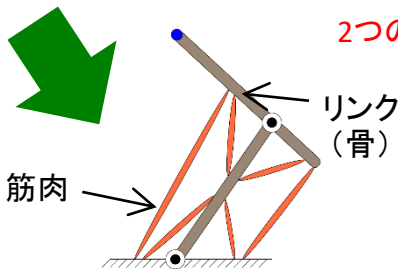


フィードフォワード制御



フィードバック制御

2つの方法の組み合わせ



センサを使用しなくても、正確な制御が可能

筋骨格構造を模倣したロボットを開発し、新しい制御方法を提案

