

変形可能な風船によるインタラクション

- 生物らしくない，生物らしいロボット -

野崎 大幹（慶應義塾大学 環境情報学部）

このロボットPodillaは，柔軟な変形をしながら動作する。空気圧によって伸展・収縮のみをおこなうシリンダを正二十面体状に組み合わせ、複数の電磁弁で空気圧の流入流出を巧みに制御することで、生物らしくない形の上に生物らしい動きを表現する。

