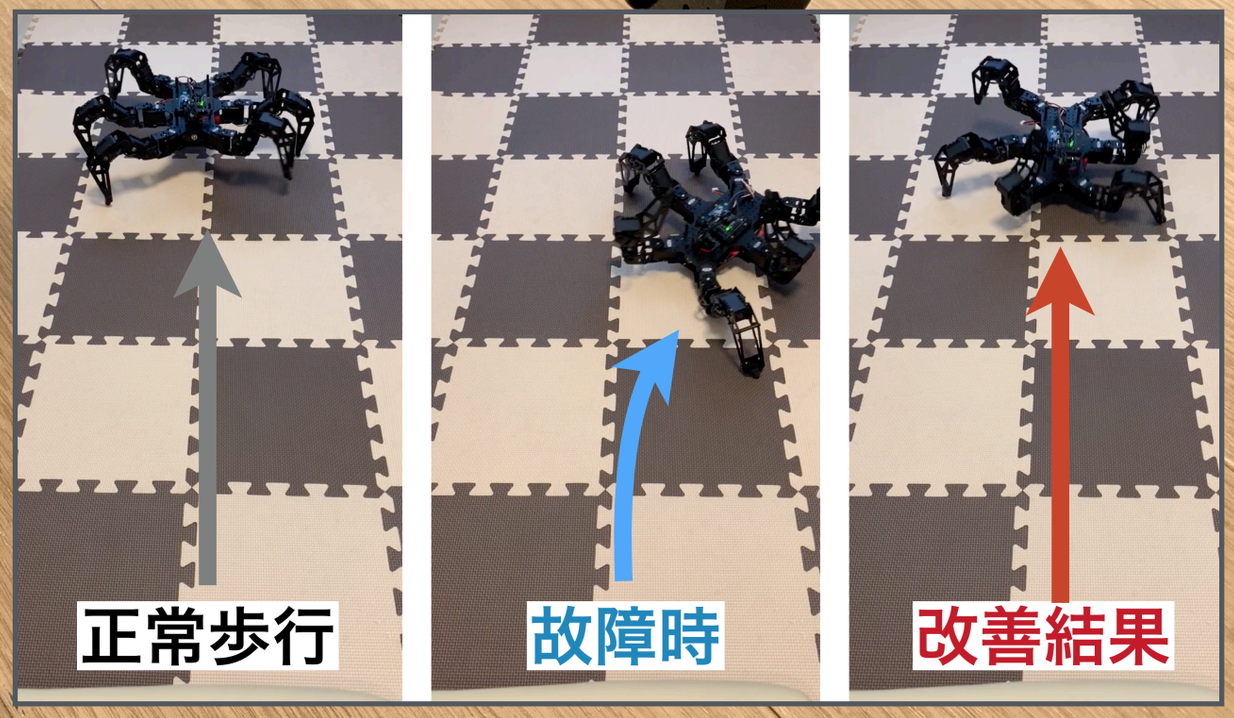
2018年度未踏IT人材発掘・育成事業

機械学習を用いたロボット制御のための汎用システムの開発

ー 故障に強いロボット制御 ー

村松 直哉

故障したり、脚の本数が変わっても数十分で
歩行ができるようになる制御システム。
高価なコンピュータも、面倒な
シミュレーションモデル作成も不要。

段階的な自動調節により歩行を自律的に獲得

1. 基本パターンの選定
2. 重心調節
3. 歩容調節