

2008 年度 第 3 回 DSC Seminar
-Dynamical Systems and Control-

受動的動歩行に観る移動知の構造



大須賀公一 教授

神戸大学大学院工学研究科



講演日時：2008/7/7 (Mon.) 11:00－12:00 (2B616)

講演概要： 受動的動歩行はアクチュエータを持たない歩行機械が緩やかな坂道を歩き下る現象で、その存在は昔から知られている。一方、生物がもつ環境適応能力の高さも古くから興味を持たれ様々な研究がなされ、その一つに「移動知」という研究領域がある。この2つの研究テーマは一見関係が薄く見えるが、実は、力学的階層性という観点から自然に深い関係があることが、近年示唆されてきた。本講では、受動的動歩行が移動知の核になるのではないかという筆者の考え方を示してみたい。

講演者紹介： 1959年11月16日生。1984年大阪大学大学院基礎工学研究科制御工学専攻修士課程修了，1984年(株)東芝入社，総合研究所入所。1986年大阪府立大学工学部機械工学科助手，講師，助教授を経て，1998年京都大学大学院情報学研究科システム科学専攻助教授。その後，2003神戸大学大学院工学研究科機械工学科専攻教授となり現在に至る。制御工学，ロボット工学，レスキュー工学などの研究に従事。



問い合わせ：滑川 徹

TEL：076-234-4848 Mail：toru@t.kanazawa-u.ac.jp

URL：http://www-scl.ec.t.kanazawa-u.ac.jp/