

受賞者氏名	伊藤一之	
所属	理工学部	
受賞年月日	2025 年 4 月 1 日	
国内・国外	国外	
授与機関等名称	The Twenty-First International Conference on Autonomic and Autonomous Systems	
受賞名	Best Paper Award	
受賞(研究)内容詳細	知能ロボット研究室では、生物の舞いをヒントに、様々な環境で適応的に振舞うことが可能なロボットの開発を行っています。 その試みの一つとして、タコの腕の仕組みをヒントに、未知形状物を把持可能な腕を開発し、これを登攀ロボットの腕として利用することで、様々な柱状物を登攀可能なロボットの開発を行ってきました。今回の賞は、このロボットの改良に対して授与されたものです。 今後は、学術的側面では、生物の適応メカニズムの解明を、また、実用面では、インフラ点検ロボットやレスキューロボット、農業ロボットなどへの応用について検討していく予定です。  知能ロボット研究室で開発したロボット	