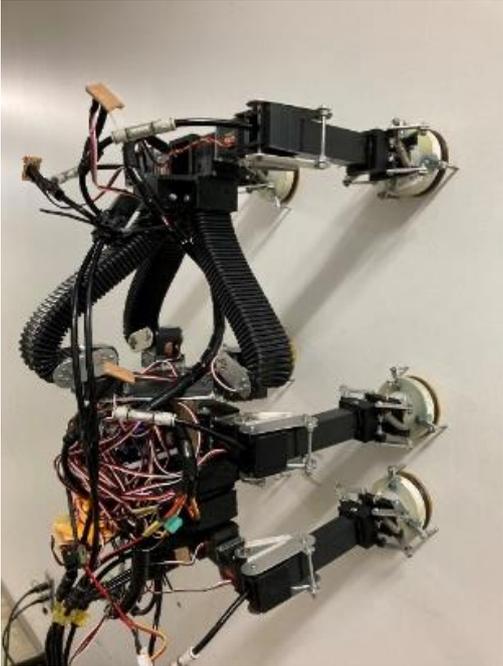


受賞者氏名	伊藤 一之 平牧 勇大(共同受賞)	 伊藤 一之
所属	伊藤 一之(理工学部 電気電子工学科) 平牧 勇大(理工学研究科 電気電子工学専攻)	
受賞年月日	2023 年 12 月 7 日	
国内・国外	国外	
授与機関等名称	The 2023 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2023)	
受賞名	Best Paper Award in Biomimetics Finalist	
受賞(研究)内容詳細	<p>本研究では、生物の身体の仕組みをヒントに、柔軟な機構で構成された多脚型のロボットを開発しました。</p> <p>生物の身体は、筋肉や皮膚など、様々な所が柔軟な素材により成されており、この柔らかい身体が環境と相互作用することで適応的な振る舞いが生成され、複雑な自然界において知的に活動することができます。これは、硬い素材で構成されている従来のロボットと大きく異なる点であり、生物の持つ優れた特徴の一つです。</p> <p>開発したロボットは、この生物の柔らかさをロボットの機構に取り入れ、ロボットの体幹や脚など、それぞれの場所に適した大きさの柔軟性を持たせることで適応的な振る舞いの生成を可能にしています。</p> <p>また、ロボットの各足には吸盤が取り付けられており、平面を歩行するだけでなく、壁の登攀も可能です。将来、巨大なインフラやトンネルなどの保守点検への応用が期待されています。</p> <div style="text-align: center;">  </div> <p>ロボットの動画はこちらよりご覧いただけます。 https://www.youtube.com/watch?v=C1SL0sfZN18</p>	