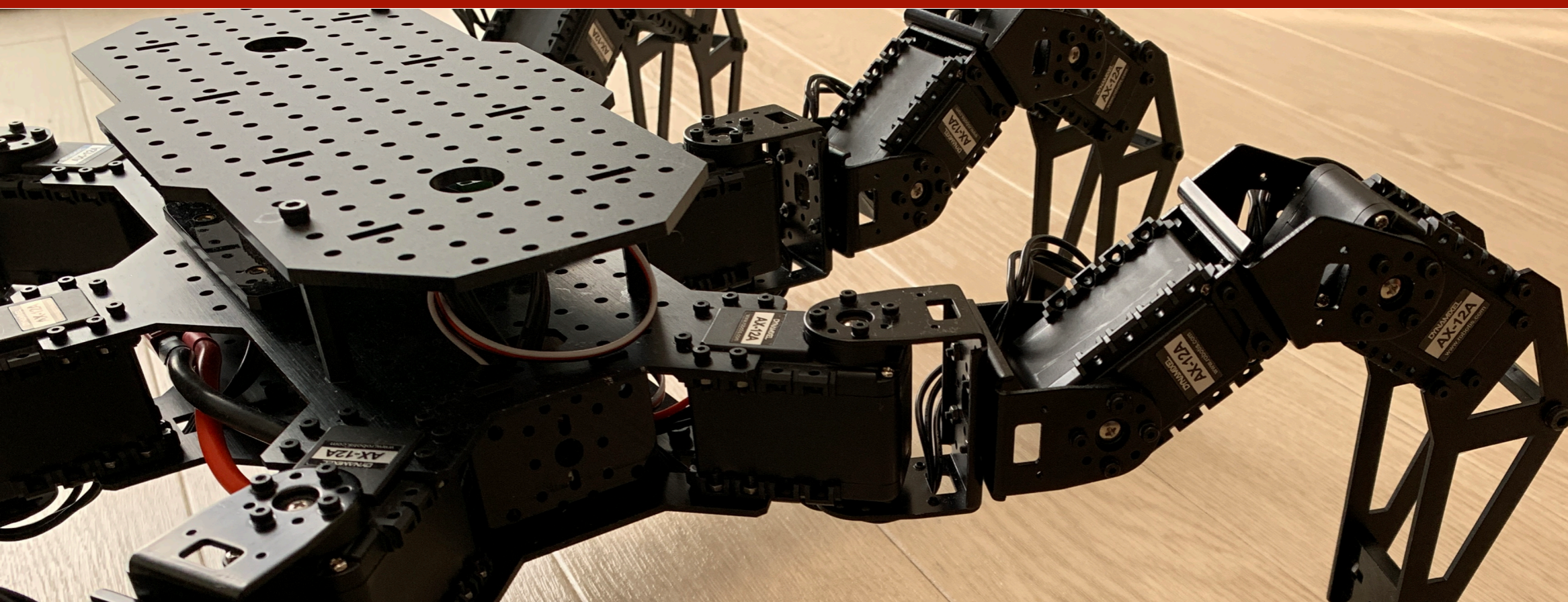


機械学習を用いたロボット制御のための汎用システムの開発

— 故障に強いロボット制御 —

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

