

地域支援可能シーズのタイトル：

生き物を模倣した動作制御システムの提案



(ふりがな) 氏名	いけだ まさあき 池田 将晃	E-mail	masaaki.ikeda@tokuyama.ac.jp
		電話番号	0834-29-6278
		FAX 番号	-
職名	准教授	学位・資格	博士（工学）
所属学会・協会	IEEE, 日本ロボット学会, 計測自動制御学会		

地域支援可能シーズの名称および概要

- 1) ひれ型の推進機構を使った水中移動体の推進制御システムの提案
魚のひれの動きを模倣した推進機構を使って泳いで移動するための制御システムを提案します。
- 2) 多脚移動機構をもつ陸上移動体のための歩行制御システムの提案
複数の脚で歩行するための脚の運び方に関する制御システムを提案します。
- 3) 人工神経回路やファジィ推論のアルゴリズムを使った各種システムの制御法の提案
数式モデルが無いような各種システムの場合には人工神経回路やファジィ推論のアルゴリズムを利用したモデル無し制御の方法を提案します。

適用実績

提供可能な設備・機器・解析ソフト・教材・ビデオ・PPT 等の名称・型番（メーカー）及び概要
