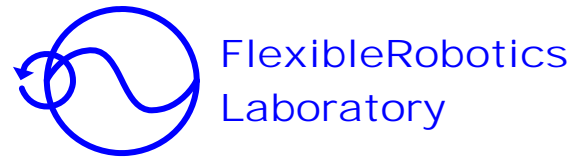


# 柔軟ロボット学研究室 オープンラボ



日時：2015年12月24日（木）18:15～19:30  
2016年1月13日（水）18:15～19:30

場所：3L403-1

※最初の30分でラボの概要説明。残り30分は質問時間です。

※デモも多数用意しています。

※個別見学希望の場合は、望山（motiyama@iit.tsukuba.ac.jp）まで。

研究テーマ一覧：

- 柔軟物の形状シミュレーション・リアルタイム推定・ハンドリングの研究
- 小動物に匹敵する俊敏性を有する小型ロボットの移動メカニズムの研究（陸上・水中・空中）
- 連続体マニピュレータの機構と制御に関する研究
- 手先効果器投擲型ロボットマニピュレーションの研究
- ゴム製人工皮膚層メカトロサンド（触感センサ・ディスプレイ・インタフェース）の研究
- ヒトの触知覚メカニズムの研究
- 好触感デザインの研究

