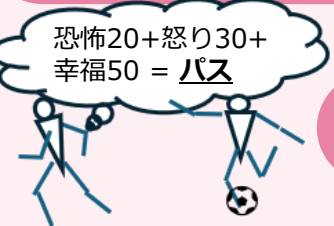
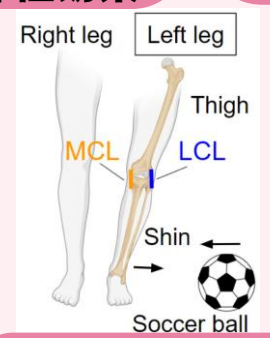


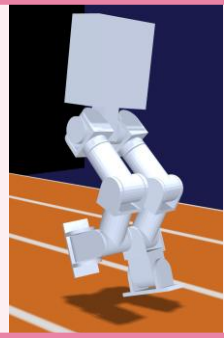
感情と協調行動の
関係性



アウトサイドパスに
おける靱帯の弾性効果



高運動パフォーマンスを
実現する運動戦略の探求



状況・表情から
感情を推定



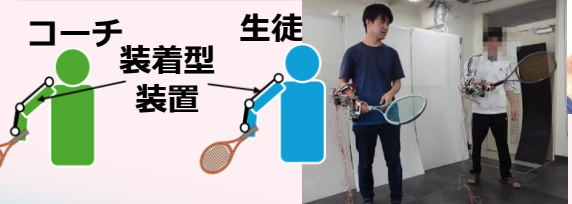
文脈領域ランダム化



ロボットにオムレッツ
づくりを模倣させる



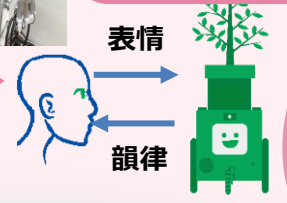
スポーツ運動
コーチング用の装着装置



溫柔ヒューノイド
EVE

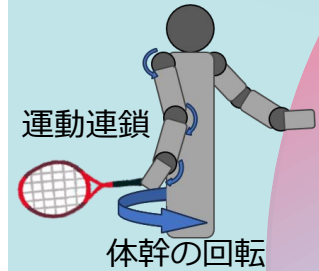


ロボットとの意思疎通改善システム



人間に適応する
システム設計

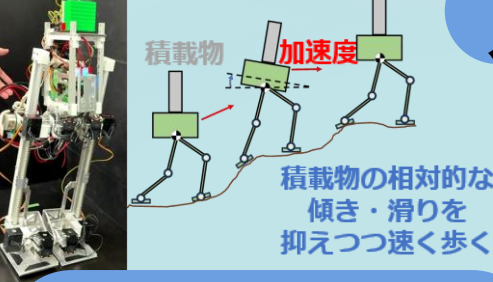
自然ダイナミクスを活用した
人型ロボットのテニススイング



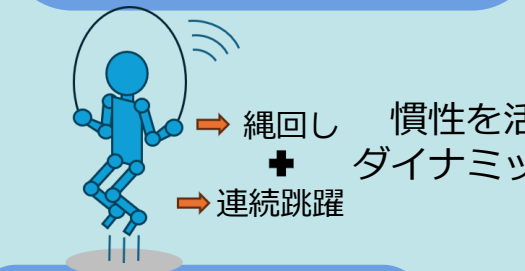
小太郎

人間に学び考える
ロボティクス

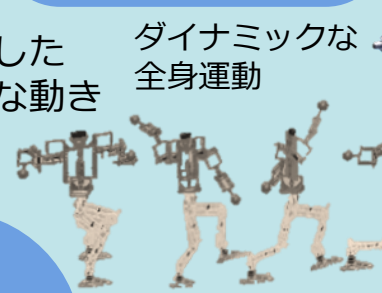
人や物を運ぶ
二足歩行ロボット



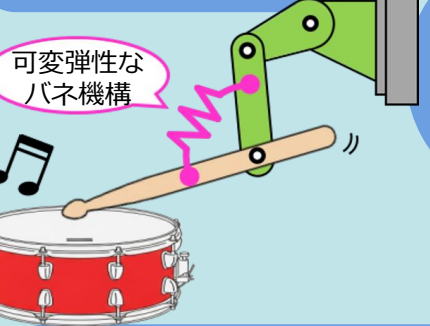
空気圧人工筋駆動
縄跳びヒューノイド



全身弾性
ヒューノイド

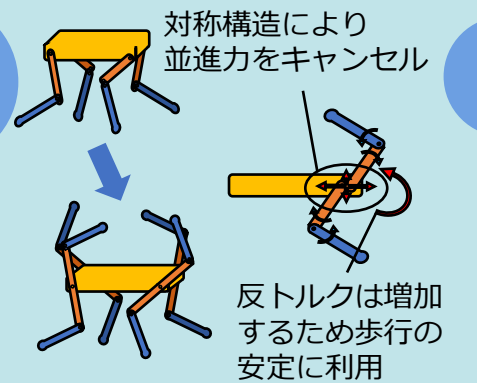


ドラム演奏ロボット

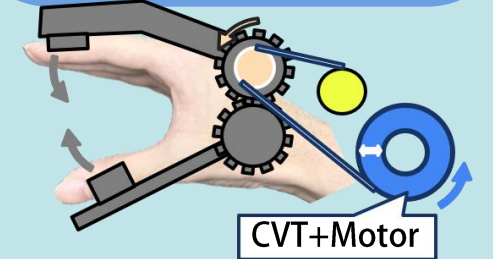


弾性活用

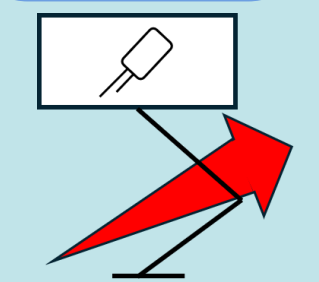
カウンターウェイト脚
による高速・安定歩行



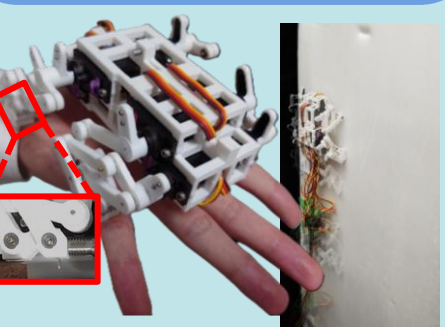
負荷によって
減速比が変化する
指パワーアシスト装置



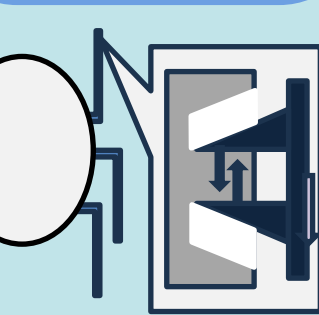
コンデンサで
大トルク発生



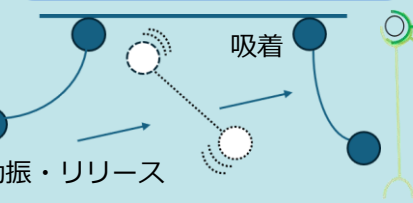
爪を利用して壁面を
登攀する四脚ロボット



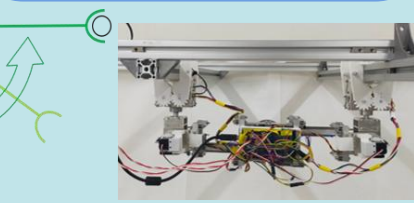
爪を刺して
壁をつかむ
壁登攀ロボット



ワイヤ長調節による
スイング移動



枝渡りロボット
～全方向移動可能～



複雑環境での
システム設計



コンプレッサ搭載型
ヒューノイド

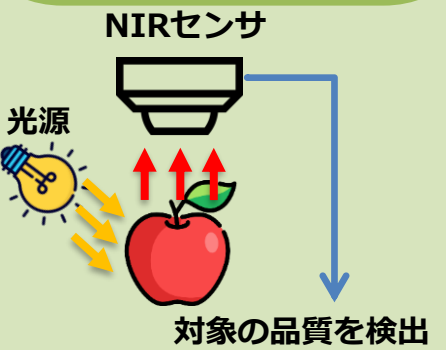


カボチャ自動収穫
ロボット

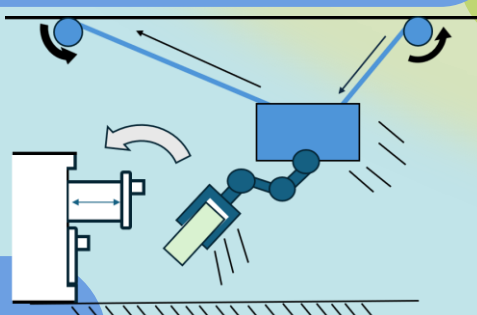


農業

近赤外線果実品質
センシングとケーブル
駆動ソフトグリップの
統合による選択的収穫



ワイヤーで吊られたアームで
物体・環境操作



モバイルマニピュレータ
でインピーダンス制御を
用いたカッティング

