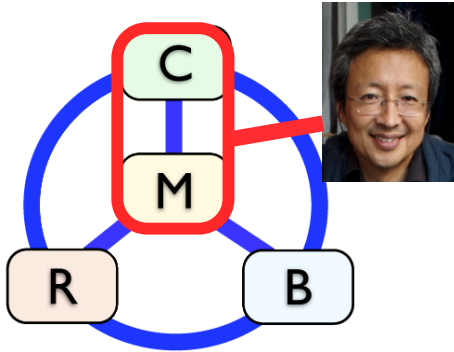


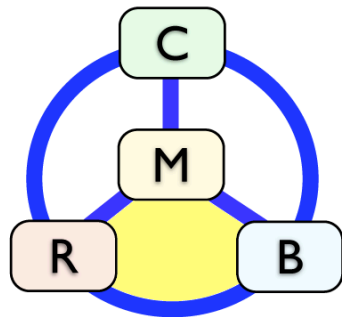
研究の進め方：前半



理論研究のプラットフォーム開発

ダイナミックフローグラフ

(パリ第7大学の関本謙氏との協働)

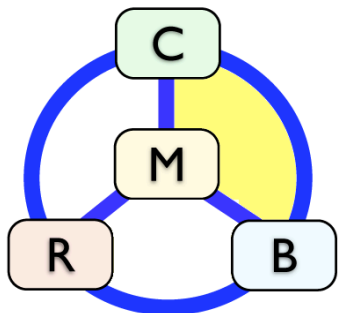


手応え制御

クモヒトデ、ムカデ、コオロギ、ヘビ

手応え制御の制御則の導出

不均一な環境を喜ぶロボットの製作



陰陽制御

生物における陰陽制御の典型例の調査

陰陽制御の理解と構成法の確立