

修 士 学 位 論 文

題 目

歩行と走行のシンプルモデルに基づく 2 脚ロボット

指 導 教 員

細田 耕 教授

報 告 者

世田 竜士

平成 31 年 1 月 28 日

大阪大学大学院 基礎工学研究科
システム創成専攻 システム科学領域

2 脚ロボットによる歩行や走行の研究は、ロボティクスの分野において数多く行われている。
これらの手法の 1 つに、

目 次

1 序論

謝 辭