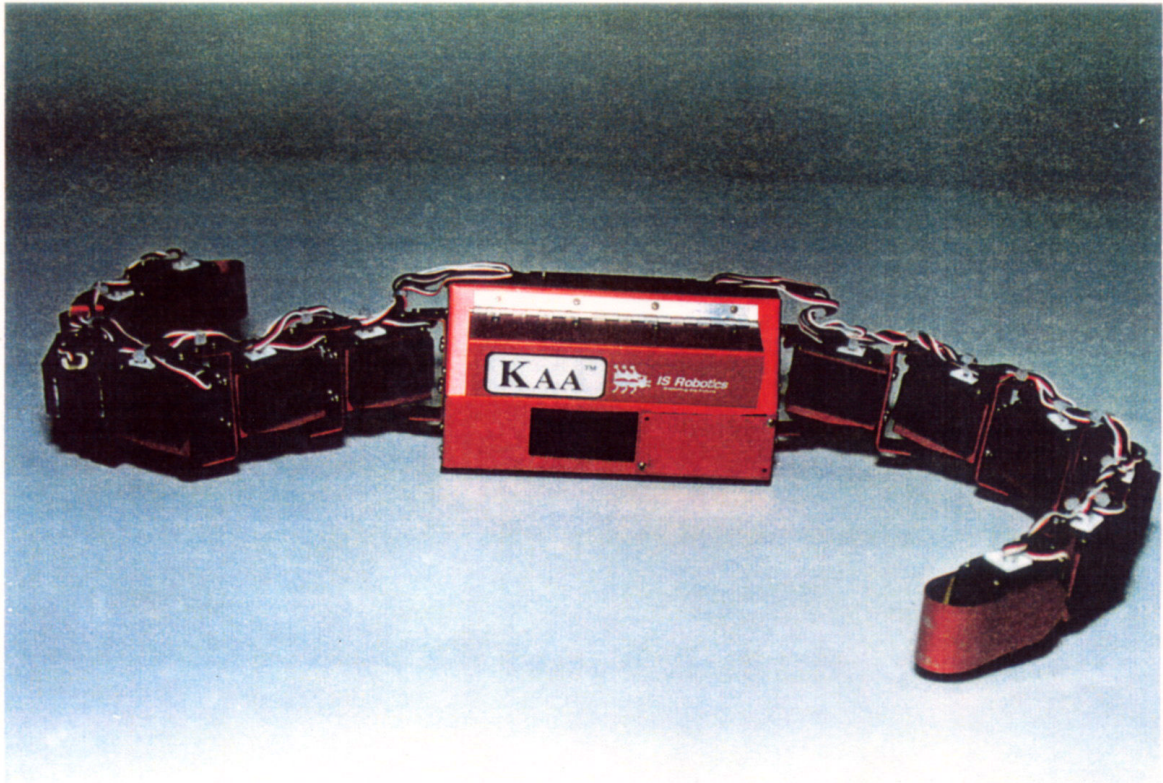


行動型制御



■研究概要

マイクロマシンのシステム化に必要な、複数のマイクロマシンを制御することが可能な行動制御を開発した。

行動制御は少ない制御回路で自律制御ができるもので、写真のKAAロボットは3つの8ビットマイクロプロセッサと64kバイト以下のプログラムで制御されているにもかかわらず、12の自由度を持ち、形状のプログラムなしで任意の物体を把持する自律動作ができる。

制御回路のサイズと消費電力が制限されるマイクロマシンに、最適の制御方法である。

IS Robotics Inc.

本研究は、工技院産技プロジェクトの一環として、NEDOから委託を受けた（財）マイクロマシンセンターの再委託業務として、IS Robotics 社が実施したものである。