

# 平衡における運動学習と知覚補正

機械工学科・知能機械コース

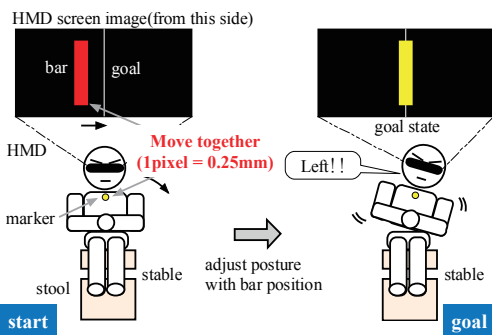
准教授・伊藤 聡

E-mail satoshi@gifu-u.ac.jp

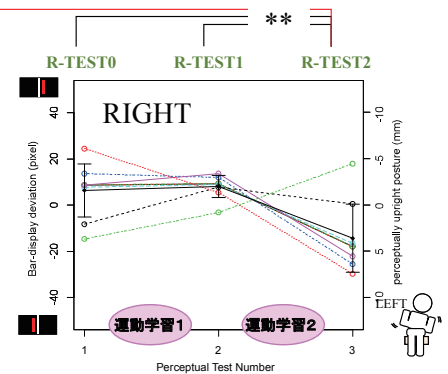
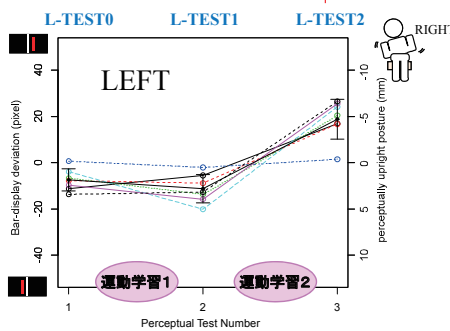
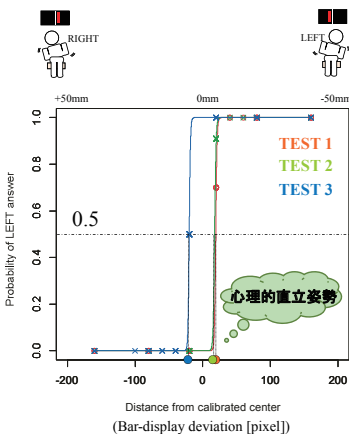
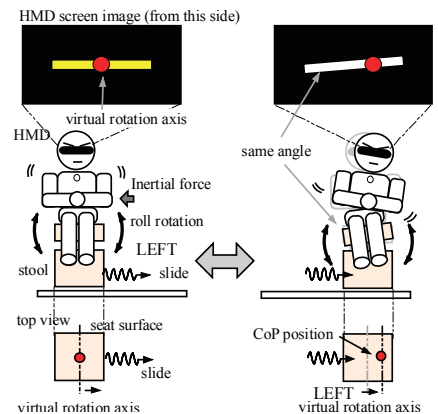
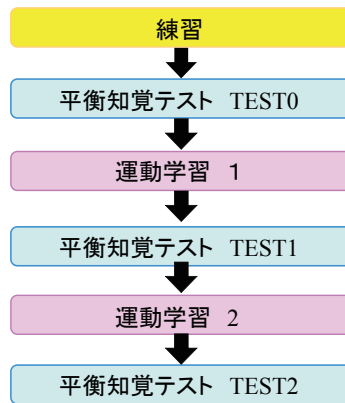
## 概要

ロボットによる多様な動作の実現には、ヒトに似た学習機能があると便利です。ヒトは運動学習に伴い一部の知覚が補正されることが別の研究で分かってきました。本研究では、運動学習に伴う知覚の調整が平衡感覚についても起きるのかを実験的に調べます。

## 内容



■被験者: 運動学習 右方向7名 左方向7名  
 ■岐阜大学倫理委員会承認 (No. 25-234)



■日本学術振興会 科学研究費補助金・基盤C(70291911)

## アピールポイント

### 中高生のみなさんへ

ロボットには機械をはじめ、電子、情報、制御、ときには生物・人間工学的な知識が応用されています。また、ロボットは、労働作業ばかりでなくヒトを理解するためのツール・実験道具として利用されることもあります。ロボットに限らず多くの分野で応用の利く社会人になれるよう、いろいろな学問に興味をもち、幅広い知識を身につけておきましょう。

### 産業界・地域の方へ

ロボット・メカトロニクス分野では、多機能・高性能化が商品価値をあげる一つの方向です。その中で、機械を思い通りに操る「制御」、ヒトと機械との間を取り持つ「インターフェース」が、多機能な機械を操るキーとなる技術の一部です。それには機械ばかりでなく人間を知ることでも必要であり、そこに産業に役立つ「技術」ばかりでなく、学問としての「知」の確立が期待できます。