

自律的パラメータ調整機構を有する ロコモーションモデル

上田 肇一（富山大学）

講演要旨

本研究では、環境や制約の変化に応じて自律的に行動を調整する仕組みの理解を目指し、システムのパラメーターを自動的に調整できるモジュールを提案した。このモジュールにより、内部状態と機能の関係が状況に応じて適応的に変化し、安定した運動が自律的に形成されることを示した。さらに、モジュールを記述する微分方程式の数理解析を通して、運動が生成される条件を明らかにした。