

研究紹介

先行研究や、さまざまな計測・制御技術を駆使して、これまでに得られたヒント

脳は目標姿勢に対する**逆運動学**を直接解いているわけではないらしい。

脳（中枢神経）は、膨大な数の筋繊維それぞれに対して、個別に運動指令を出しているわけではないらしい。

視覚・聴覚・力覚・加速度など、異なる物理量を反映する感覚受容器（センサ）の情報が、脳内で統合されると同時並行して、**手指を含む全身において無意識下で姿勢の微調整を行う仕組み**が骨格筋自体に存在するらしい。

これらの手がかりを参考にして、
自分の手の完璧なコピー
（究極の手指ロボット）
 を作る研究をしています。

そもそも根本的に
 仕組みが異なる

