

四肢歩容の 8-CPG 電子回路モデルに関する簡約化可能性について

四肢歩行動物の規則的な歩行リズム（歩容）の生成には、脊髄内にあるとされる中枢パターン発生器（CPG）が関与しているとされている。我々の先行研究では、CPG の電子回路モデルを 8 つ用いてネットワークを構築し、Walk, Trot, Bound, Gallop の四肢動物の歩容を再現した。また歩容を切り替える際のパラメータ（電圧）は高々ひとつであった。本研究では、8 つの CPG 電子回路により再現された四肢歩容を 4 つの CPG 電子回路によるネットワークで再現した。

賞状

学生優秀賞

新潟大学 諏訪 敦也 殿

発表名

四肢歩容の 8-CPG 電子回路モデルに
関する簡約化可能性について

貴殿は標記講演において、特に優れた研究発表をされましたので、回路とシステム研究会学生優秀賞を授与し表彰いたします
併せて副賞を贈呈し栄誉を讃えます

2020年1月31日

一般社団法人 電子情報通信学会

回路とシステム研究専門委員会

委員長 山脇 大造

