

電気通信大学 平成19年度シラバス

授業科目名	知能システム論2		
英文授業科目名	Intelligent Systems 2		
開講年度	2007年度	開講年次	
開講学期	前学期	開講コース・課程	博士前期・後期課程
授業の方法		単位数	2
科目区分	情報システム学研究科-情報メディアシステム学専攻-専門科目		
開講学科・専攻	情報メディアシステム学専攻		
担当教官名	木村 浩		
居室	P-316		

公開E-Mail	授業関連Webページ
hiroshi@kimura.is.uec.ac.jp	http://www.kimura.is.uec.ac.jp/kimlab-j.html

【講義の狙い，目標】
<p>生物は環境の変化に対して適切な運動や行動を発現することができる．このような適応は現在の機械が最も苦手とするものの一つである．本講義では，生物の仕組みを参考にしながら知能機械システム（ロボット）を構成する手法について解説する．すなわち，身体を通して環境と相互作用するなかで発現する知能について考える．</p>

【内容】
<ul style="list-style-type: none"> ・非線形システム，創発 ・従来型手法 ・脳 - 身体 - 環境 ・適応的歩行・走行の生成 ・認知と行動

【教科書，参考書】
<p>身体知システム論，伊藤宏司著，共立出版</p>

【予備知識】
<p>特になし．</p>

【演習】
<p>特になし．</p>

電気通信大学 平成19年度シラバス

【成績評価方法及び評価基準】
レポート

【その他】
上記WEBページで講義に関する情報を連絡します。