

<p>理学・工学</p> <p>keyword</p>	<p>【代表的な研究テーマ】</p> <p>□ 動物行動のモデル化</p>
<ul style="list-style-type: none"> ■ 動物行動学 ■ ロボット ■ 適応 ■ 行動学習 	<p style="text-align: center;">課題解決に役立つシーズの説明</p>
	<p>主に無脊椎動物の比較的単純な行動様式を示す動物について、実験および観察を行いコンピュータ上でその特徴を再現することを試みている。特に、中枢神経系を持たないヒトデが複数の腕の動きをどのように組織するかについて関心があり、障害物回避行動や裏返った際の起き上がり行動(下図)に重点をおいて研究している。また、観察に基づいて構築したモデルをロボットに実装することにも関心がある。</p>
<p>右田 正夫 Masao Migita</p>	
<p>教育学部 教授</p>	<p>関連の研究業績としては以下のものがある。</p>
<p>【プロフィール】</p> <ul style="list-style-type: none"> ・1996年 神戸大学大学院自然科学研究科博士課程修了 ・2014年 滋賀大学教育学部教授 	<ul style="list-style-type: none"> ● 右田正夫 (2001) ロボットの自律性, 岡田, 三嶋, 佐々木編『身体性とコンピュータ』, pp. 94-109. ● Migita, Mizukami and Gunji (2005) Flexibility in starfish behavior by multi-layered mechanism of self-organization, <i>Biosystems</i>, 87(2), 107-115. ● Migita (2012) Complexity in the righting behavior of the starfish <i>Asterina pectinifera</i>, Johnson, ed. <i>Echinoderms in a Changing World</i>, pp. 235-239.
<p>【主な社会的活動】</p> <ul style="list-style-type: none"> ・日本動物行動学会 ・日本認知科学会 ・日本生態心理学会 ・計測自動制御学会 	