

UiO : **Institutt for informatikk**

Det matematisk-naturvitenskapelige fakultet

**Kyrre Glette**

*Robotikk og intelligente systemer, Institutt for informatikk*

*RITMO Senter for tverrfaglig forskning på rytme, tid og bevegelse*

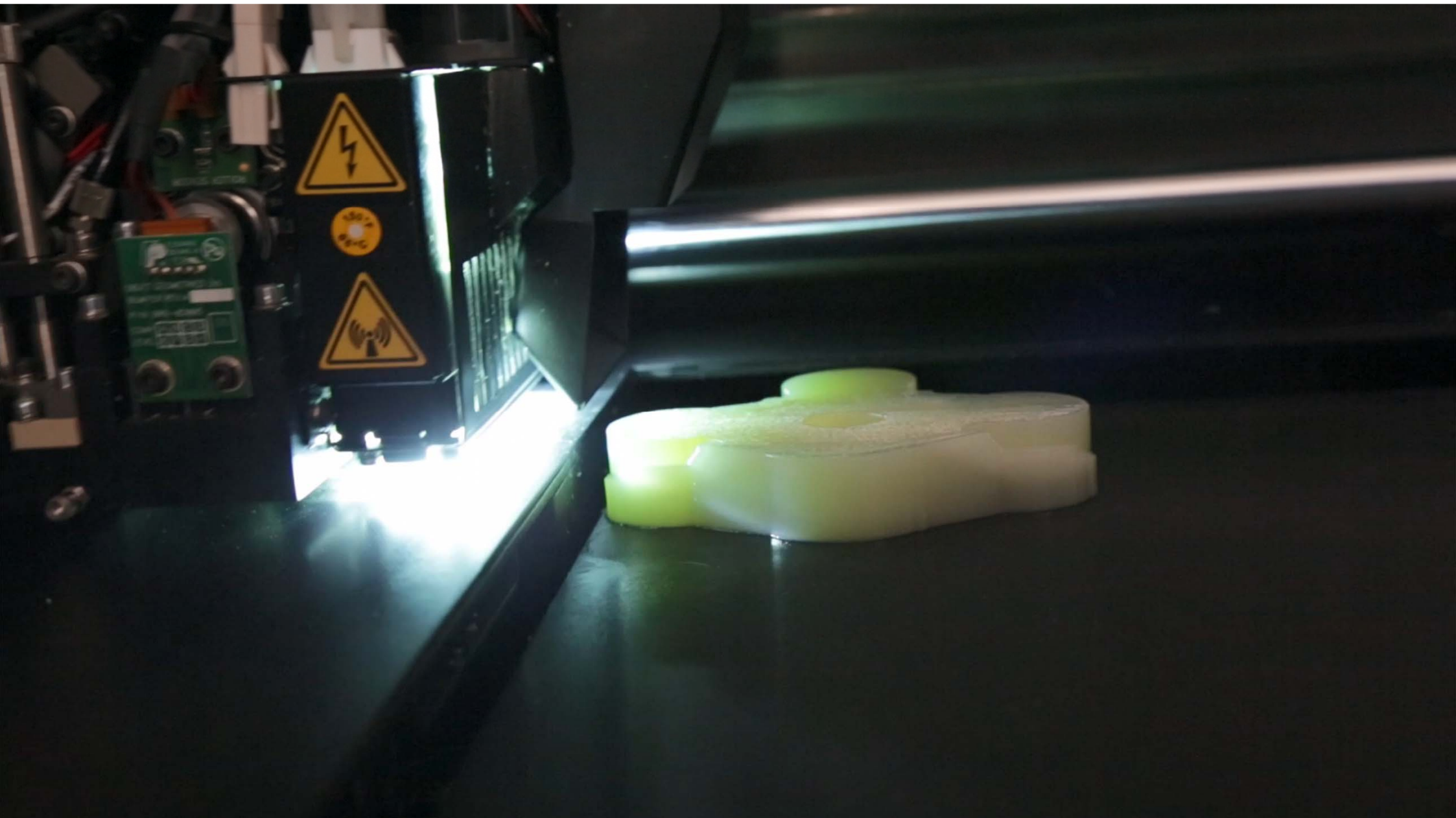
Kunstig intelligens for tilpasningsdyktige roboter



# **Kan vi designe et utvalg kombinasjoner av kropp og oppførsel?**

UiO : **Institutt for informatikk**

Det matematisk-naturvitenskapelige fakultet

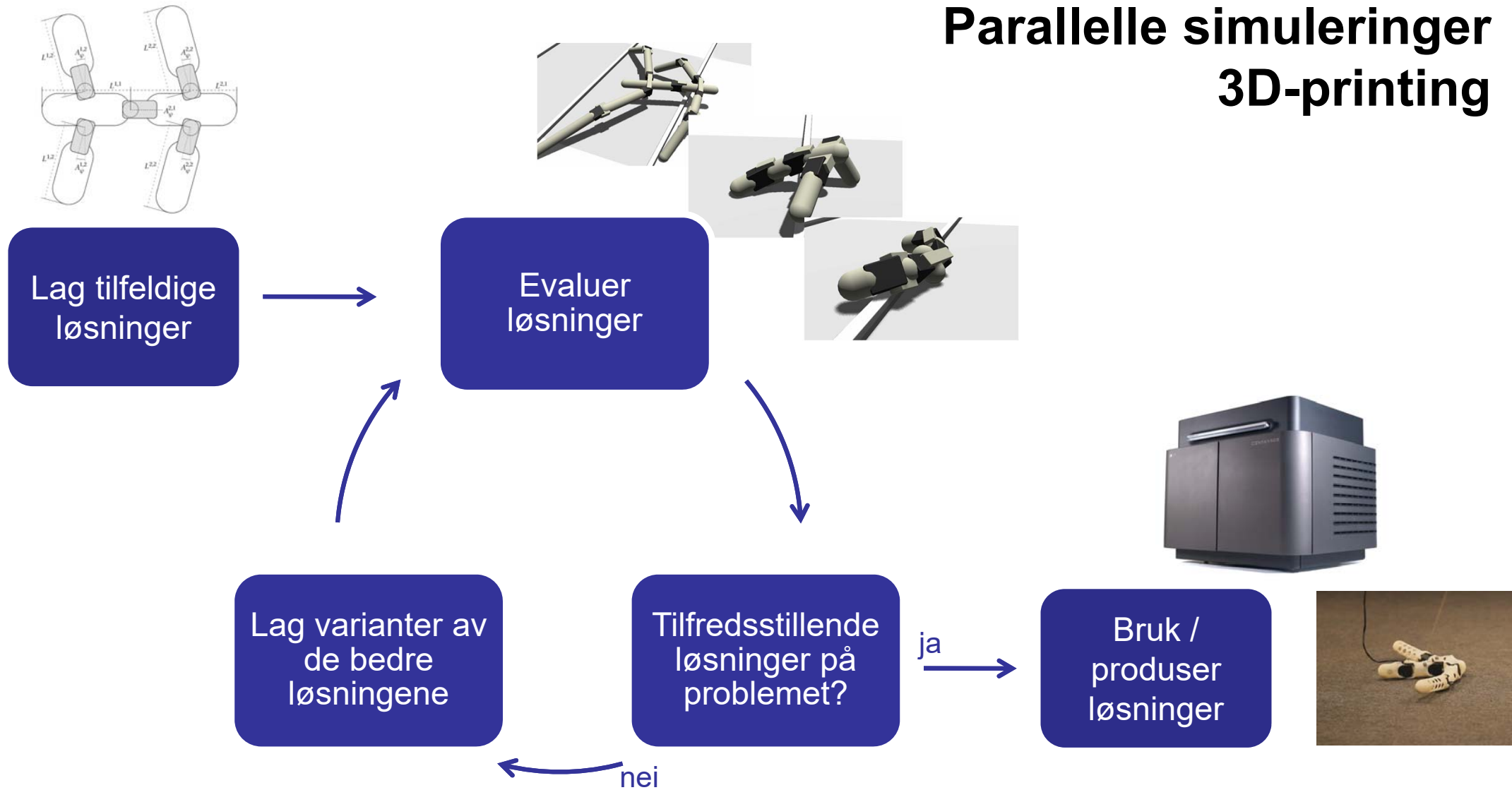


# Automatisk designprosess

## Evolusjonære algoritmer

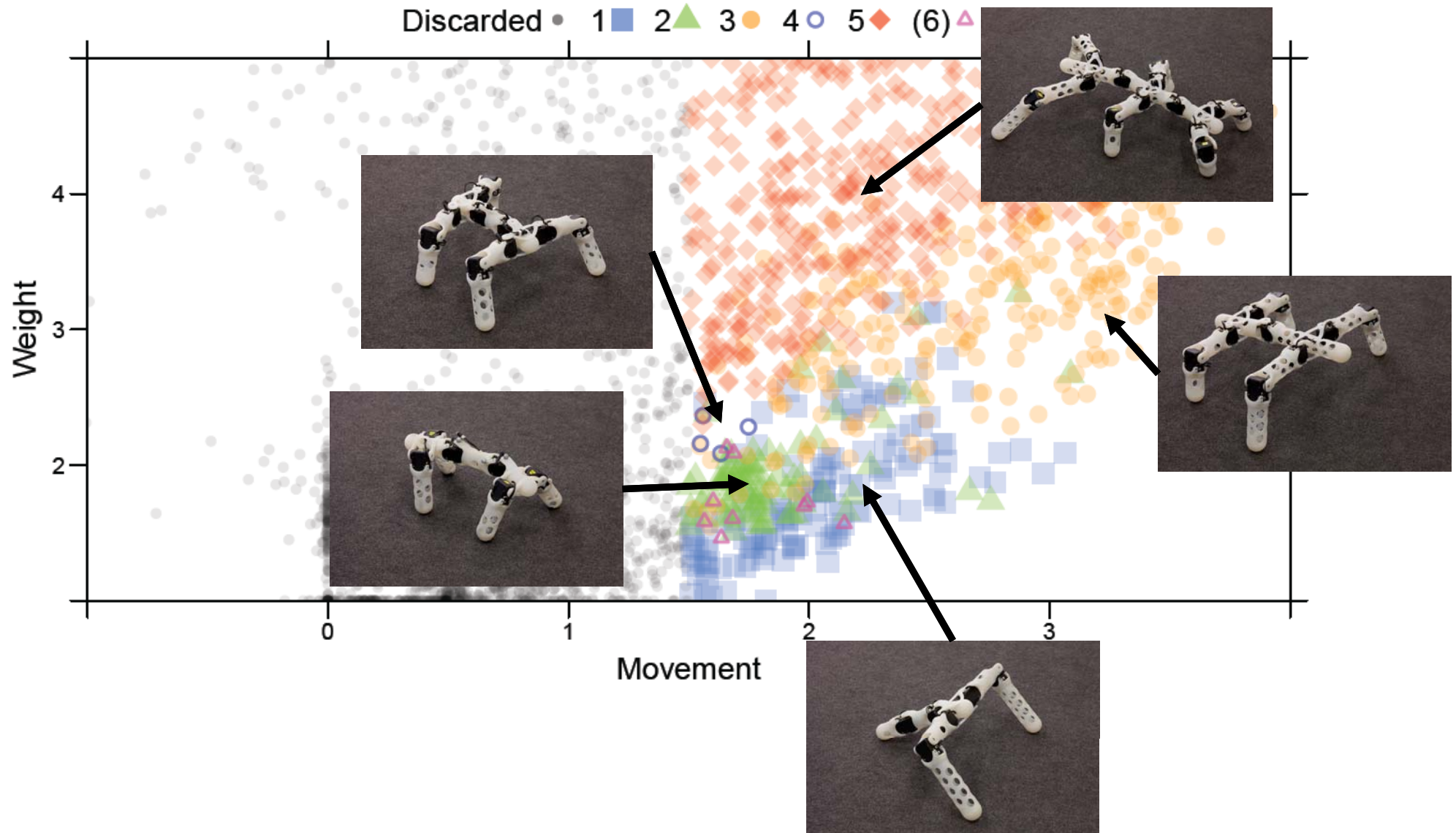
## Parallele simuleringer

## 3D-printing



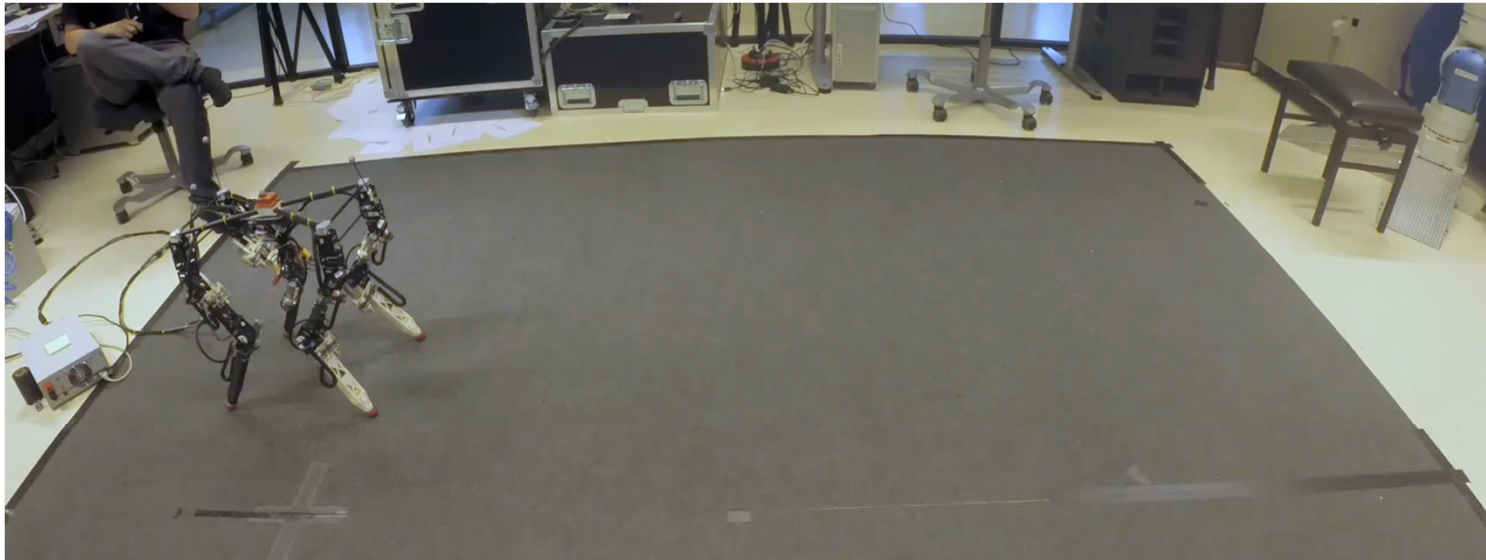


# Utvalg av løsninger med maskinlæring



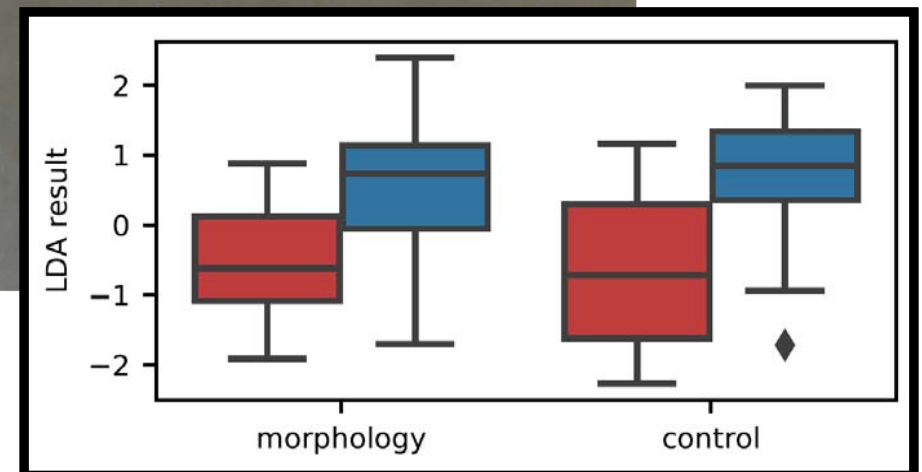
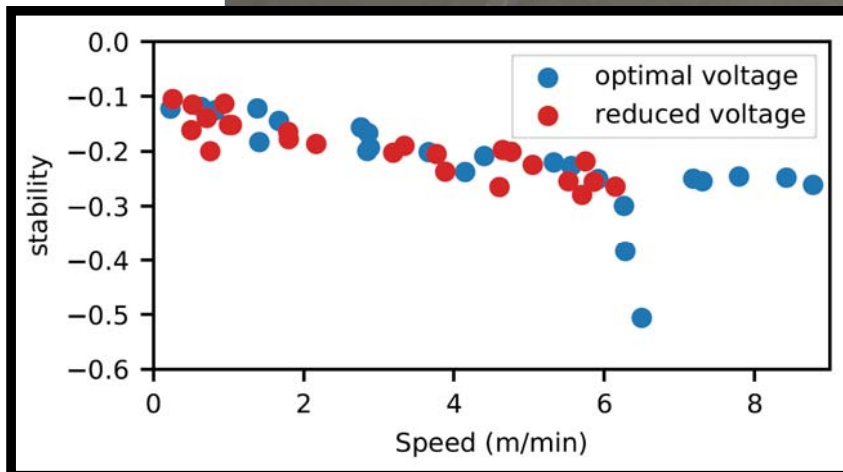
# **Kan vi lete etter løsninger som utnytter virkelige miljøer?**





**EPEC**   
engineering predictability with embodied cognition

**OSHW**   
N0000001



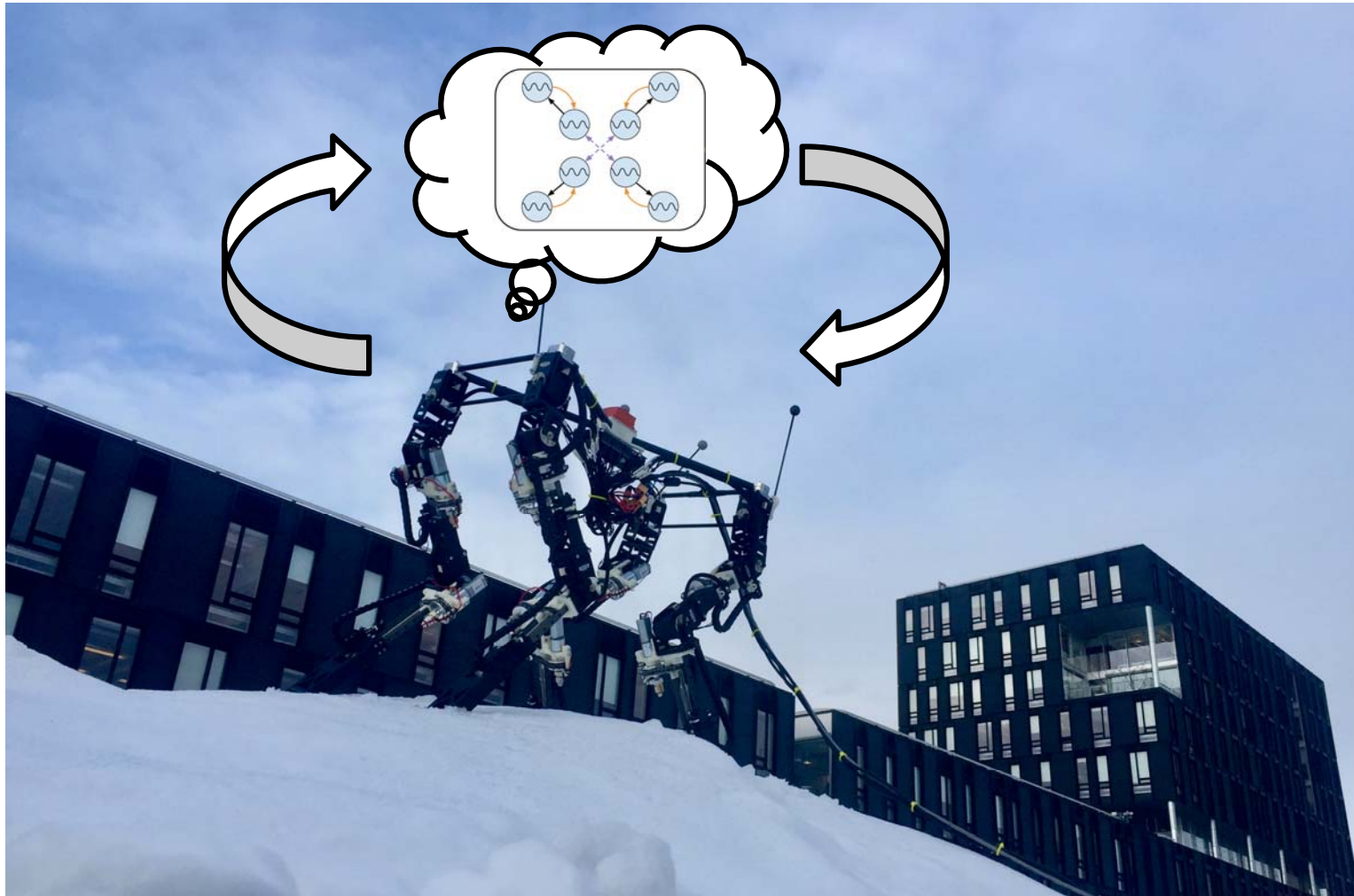


# Kan vi bruke rytmiske mekanismer fra naturen i tilpasningsdyktige roboter?



UiO : **Institutt for informatikk**

Det matematisk-naturvitenskapelige fakultet



UiO : **RITMO Centre for Interdisciplinary Studies in Rhythm, Time and Motion**  
University of Oslo



# Sentrale mønstergeneratorer (CPG) Tilpasningsdyktighet til nye underlag

