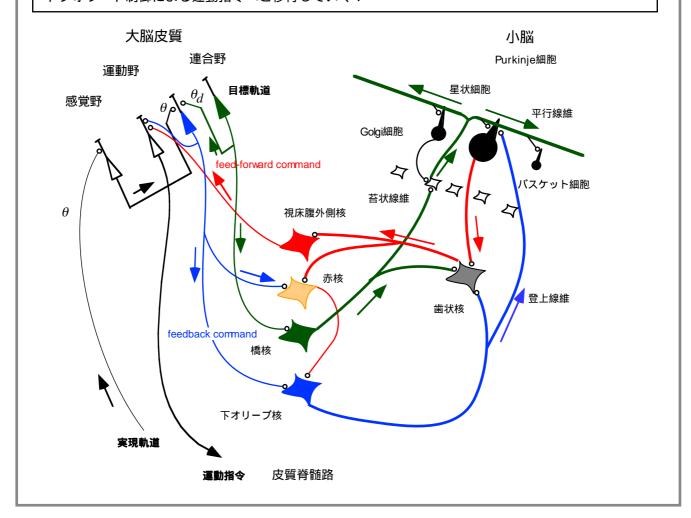
## 爽快感の獲得と内部モデル

人間は外界に対して行動することによって,情報を得ている

爽快感を得るには,外界の情報をうまく脳内の内部モデルとして構築しておく必要がある

行動によって実現された軌道の情報 $\theta$ が感覚野を通じて運動野に伝えられる。運動野では,最初に $\theta$ と連合野からの目標軌道情報 $\theta_d$ との差分がフィードバック制御による運動指令として最終的な運動指令を出力する運動野に伝えられる。一方,先ほどの差分を入力として小脳で情報処理されたフィードフォワード情報も最終的な運動指令を出力する運動野に伝えられる。

運動が熟練するにつれて,最終的な運動指令はフィードバック制御による運動指令からからフィードフォワード制御による運動指令へと移行していく.



継続的に爽快感を手に入れるには . . .

爽快感を感じる内部モデルの構築 内部モデルの更新

が必要

そこで,

内部モデルを獲得しやすいトレーニング法 内部モデルを刺激する移動体のアシスト制御法 内部モデルを獲得しやすい移動体

を開発する.