

謝辭

本研究のテーマ選定から遂行ならびにまとめるにあたって、絶えず御指導，御鞭撻，ならび御激励を賜りました，通商産業省工業技術院機械技術研究所ロボット工学部バイオロボティクス研究室 谷江和雄室長（筑波大学工学研究科構造工学系併任教授）に心から御礼申し上げ，感謝致します。また，本研究をまとめる段階で，広い範囲に渡って有益なご助言を数多く賜りました筑波大学 構造工学系 太田道男 教授，同大学 物理工学系 青島伸治教授，同大学 電子情報工学系 油田信一 教授，機械技術研究所ロボット工学部運動機構研究室 谷和男室長（筑波大学工学研究科構造工学系併任教授）に深甚なる感謝を致します。

さらに，本研究を遂行ならびにまとめるにあたって，絶えず御指導，御声援を賜りました機械技術研究所ロボット工学部バイオロボティクス研究室 荒井裕彦主任研究官に心から謝意を表します。また，本研究を遂行する上で，暖かい御支援を頂きました同部 野崎武敏部長，同研究室 大山英明研究官，同部感覚制御研究室 神徳徹雄研究官に厚く御礼申し上げます。そして，本研究の実験を補佐していただいた筑波大学大学院博士課程工学研究科構造工学専攻 渡嘉敷浩樹君に深く感謝致します。さらに，御厚意により実験に被験者として参加していただいた筑波大学大学院および東京工科大学の学生の皆様に御礼申し上げます。

また，研究内容の討論を始め，種々の面で暖かいご協力を頂きました，機械技術研究所ロボット工学部バイオロボティクス研究室，ならびに感覚制御研究室の歴代のメンバの方々に感謝の意を表します。

なお，本研究は，筑波大学連携大学院制度の基で，機械技術

研究所において行われた研究の成果をまとめたものである。