

HORIZON
2020

A Biomimetic Learning Control Scheme for control of Modular Robots

Ergebnisse

Projektinformationen

BIOMODULAR

ID Finanzhilfvereinbarung: 705100

DOI

[10.3030/705100](https://doi.org/10.3030/705100) 

Projekt abgeschlossen

EK-Unterschriftsdatum

22 Februar 2016

Startdatum

1 Februar 2017

Enddatum

31 Januar 2019

Finanziert unter

EXCELLENT SCIENCE - Marie Skłodowska-Curie Actions

Gesamtkosten

€ 212 194,80

EU-Beitrag

€ 212 194,80

Koordiniert durch

DANMARKS TEKNISKE
UNIVERSITET



Dänemark

CORDIS bietet Links zu öffentlichen Ergebnissen und Veröffentlichungen von HORIZONT-Projekten.

Links zu Ergebnissen und Veröffentlichungen von RP7-Projekten sowie Links zu einigen Typen spezifischer Ergebnisse wie Datensätzen und Software werden dynamisch von [OpenAIRE](#)  abgerufen.

Veröffentlichungen

Fachlich begutachtete Artikel (4)



[A Biomimetic Control Method Increases the Adaptability of a Humanoid Robot Acting in a Dynamic Environment](#)

Autoren: Marie Claire Capolei, Emmanouil Angelidis, Egidio Falotico, Henrik Hautop Lund, Silvia Tolu

Veröffentlicht in: Frontiers in Neurorobotics, Ausgabe 13, 2019, ISSN 1662-5218

Herausgeber: Frontiers Research Foundation

DOI: 10.3389/fnbot.2019.00070

[Combining Evolutionary and Adaptive Control Strategies for Quadruped Robotic Locomotion](#)

Autoren: Elisa Massi, Lorenzo Vannucci, Ugo Albanese, Marie Claire Capolei, Alexander Vandesompele, Gabriel Urbain, Angelo Maria Sabatini, Joni Dambre, Cecilia Laschi, Silvia Tolu, Egidio Falotico

Veröffentlicht in: Frontiers in Neurorobotics, Ausgabe 13, 2019, ISSN 1662-5218

Herausgeber: Frontiers Research Foundation

DOI: 10.3389/fnbot.2019.00071

[A Cerebellar Internal Models Control Architecture for Online Sensorimotor Adaptation of a Humanoid Robot Acting in a Dynamic Environment](#)

Autoren: Marie Claire Capolei, Nils Axel Andersen, Henrik Hautop Lund, Egidio Falotico, Silvia Tolu

Veröffentlicht in: IEEE Robotics and Automation Letters, 2019, Seite(n) 1-1, ISSN 2377-3766

Herausgeber: IEEE

DOI: 10.1109/lra.2019.2943818

[A Cerebellum-Inspired Learning Approach for Adaptive and Anticipatory Control](#)

Autoren: Silvia Tolu, Marie Claire Capolei, Lorenzo Vannucci, Cecilia Laschi, Egidio Falotico, Mauricio Vanegas Hernandez

Veröffentlicht in: International Journal of Neural Systems, 2019, ISSN 0129-0657

Herausgeber: World Scientific Publishing Co

DOI: 10.1142/s012906571950028x

Buchkapitel (1)

Distributed and Modular Bio-Inspired Architecture for Adaptive Motor Learning and Control

Autoren: Capolei, Marie Claire; Falotico, Egidio; Lund, Henrik Hautop ; Tolu, Silvia

Veröffentlicht in: The Neural Bases of Action: from cellular microcircuits to

large-scale networks and modelling, 2018, Seite(n) 92-97

Herausgeber: Frontiers Media SA

Konferenzprotokolle (2)

Integration of Paired Spiking Cerebellar Models for Voluntary Movement Adaptation in a Closed-Loop Neuro-Robotic Experiment. A Simulation Study.

Autoren: Corchado, C., Antonietti, A., Capolei, M. C., Casellato, C., & Tolu, S.

Veröffentlicht in: In Proceedings of 2019 IEEE International Conference on Cyborg and Bionic Systems, 2019

Herausgeber: IEEE

[A Scalable Neuro-inspired Robot Controller Integrating a Machine Learning Algorithm and a Spiking Cerebellar-like Network !\[\]\(e474458956c9a37fbf9586ddb60a7fa1_img.jpg\)](#)

Autoren: Ismael Baira Ojeda, Silvia Tolu, Henrik H. Lund

Veröffentlicht in: Lecture Notes in Computer Science, 2017, Seite(n) 375-386, ISSN 0302-9743

Herausgeber: Springer Verlag

DOI: 10.1007/978-3-319-63537-8_31

Letzte Aktualisierung: 12 August 2022

Permalink: <https://cordis.europa.eu/project/id/705100/results/de>

European Union, 2025