

HORIZON
2020

A Biomimetic Learning Control Scheme for control of Modular Robots

Resultados

Información del proyecto

BIOMODULAR

Identificador del acuerdo de subvención:
705100

DOI

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

Proyecto cerrado

Fecha de la firma de la CE

22 Febrero 2016

Fecha de inicio

1 Febrero 2017

Fecha de finalización

31 Enero 2019

Financiado con arreglo a

EXCELLENT SCIENCE - Marie Skłodowska-Curie
Actions

Coste total

€ 212 194,80

Aportación de la UE

€ 212 194,80

Coordinado por

DANMARKS TEKNISKE
UNIVERSITET



Dinamarca

CORDIS proporciona enlaces a los documentos públicos y las publicaciones de los proyectos de los programas marco HORIZONTE.

Los enlaces a los documentos y las publicaciones de los proyectos del Séptimo Programa Marco, así como los enlaces a algunos tipos de resultados específicos, como conjuntos de datos y «software», se obtienen dinámicamente de [OpenAIRE](#) .

Publicaciones

Artículos arbitrados (4)



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

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

Publicado en: Frontiers in Neurorobotics, Edición 13, 2019, ISSN 1662-5218

Editor: Frontiers Research Foundation

DOI: 10.3389/fnbot.2019.00070

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

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

Publicado en: Frontiers in Neurorobotics, Edición 13, 2019, ISSN 1662-5218

Editor: 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](#)

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

Publicado en: IEEE Robotics and Automation Letters, 2019, Página(s) 1-1, ISSN 2377-3766

Editor: IEEE

DOI: 10.1109/lra.2019.2943818

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

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

Publicado en: International Journal of Neural Systems, 2019, ISSN 0129-0657

Editor: World Scientific Publishing Co

DOI: 10.1142/s012906571950028x

Capítulos de libros (1)



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

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

Publicado en: The Neural Bases of Action: from cellular microcircuits to large-

scale networks and modelling, 2018, Página(s) 92-97

Editor: Frontiers Media SA

Actas de congresos (2)

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

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

Publicado en: In Proceedings of 2019 IEEE International Conference on Cyborg and Bionic Systems, 2019

Editor: IEEE

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

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

Publicado en: Lecture Notes in Computer Science, 2017, Página(s) 375-386, ISSN 0302-9743

Editor: Springer Verlag

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

Última actualización: 12 Agosto 2022

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

European Union, 2025