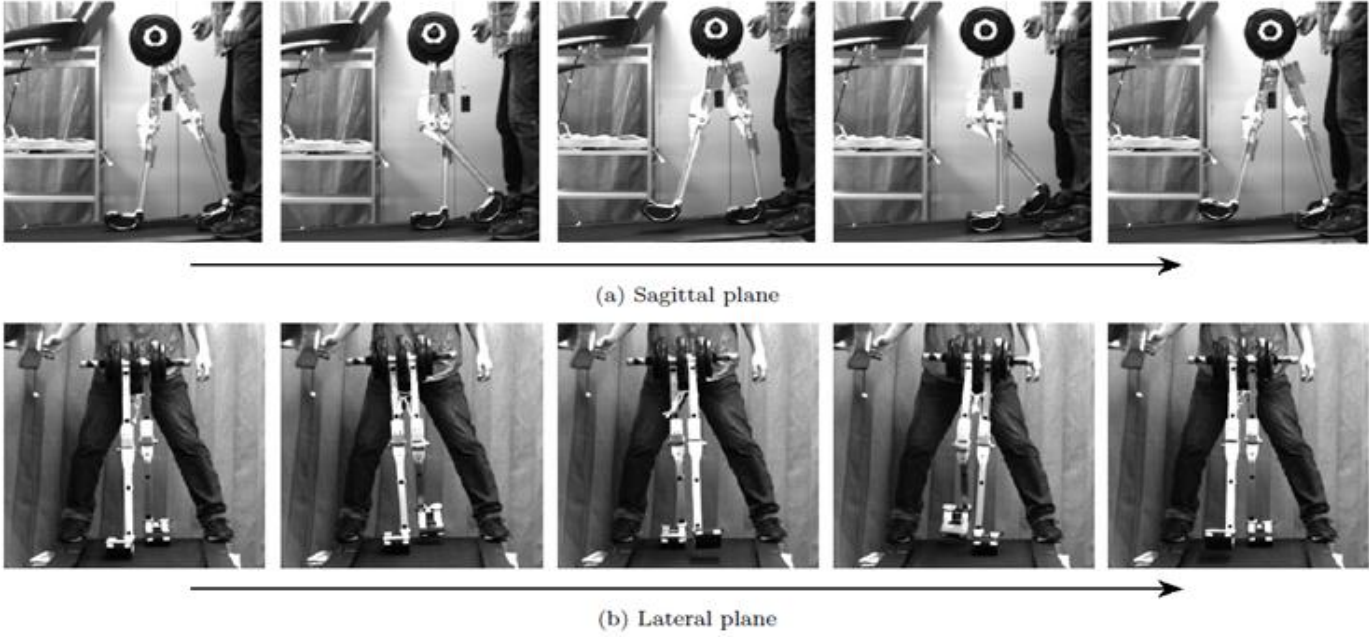


機械・精密システム工学科 学会発表

学会名	計測自動制御学会 システムインテグレーション部門 講演会2014
演題名	ヒトの2脚歩行メカニズムの仮説と2脚受動歩行による仮説検証 Hypothesis of 3D Human Walking, and Verification of the Hypothesis by 3D Passive Walking
発表者	池俣吉人 (帝京大), 戸塚優哉 (帝京大), 佐野明人 (名工大)
内容	ヒトは高度な知能を有する前でも二足歩行を獲得しており, その移動原理は複雑なものではなく, 簡単なものである可能性が高い. また, 歩行は一種の力学現象と捉えることができその際たるものは受動歩行である. 本研究では, ヒト歩行の簡易モデル (3Dリムレスホイール) の知見から, ヒトの2脚歩行メカニズムの仮説を立てた. さらに, 2脚受動歩行を用いて同仮説を検証した. なお, これらの成果は, H26年度の修士研究ならびに卒業研究によって得られたものである.
関連画像	 <p>(a) Sagittal plane</p> <p>(b) Lateral plane</p>