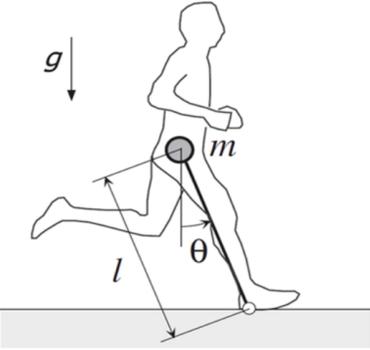
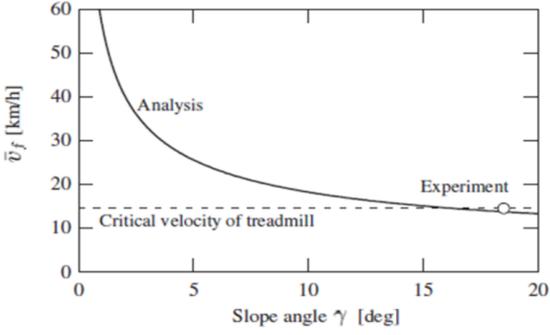


機械・精密システム工学科 学会発表

【発表者について】アンダーラインは本学教員、研究員および技術職員、○は発表者、※は大学院生、卒研生または卒業生

学会名	第17回 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
演題名	ヒト走行の簡易モデルから導かれる極速走行とその実現可能性
発表者	○ <u>池俣吉人</u> , 佐野明人
内容	<p>ヒトは「受動走行」のような力学現象を巧く利用して走っており、その原理は複雑なものではなく、力学的観点から明快に説明できるものと考えられる。これまでの研究で、受動走行の研究で培った知識及び経験からヒト走行の数理モデルを構築した。本研究では、ヒト走行の数理モデルから極速走行を導いた。さらに、極速走行の本質は、起こし回転型受動走行と同じであり、実現可能性があることを示した。</p>
関連画像	<div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;">   </div> <p>Fig.6 Slope angle and average velocity of passive running using hinged-movement</p>