

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

<p>学会名</p>	<p>第16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</p>
<p>演題名</p>	<p>平地歩行における移動効率の理論限界</p>
<p>発表者</p>	<p>○<u>池俣吉人</u>, 佐野明人</p>
<p>内容</p>	<p>受動歩行研究の自然な流れとして、受動歩行に基づいた平地歩行ロボットの研究が多く行われている。本研究では、平地歩行における最適なエネルギーの供給法と移動効率の理論限界を解析した。結果は以下のとおりである。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1) 供給エネルギーを小さく抑えるには、着地直後にエネルギーを瞬間的に供給すればよいことを示した。 2) 受動歩行よりも移動効率の高い平地歩行が存在することを示した。
<p>関連画像</p>	<div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div data-bbox="514 1083 997 1439"> </div> <div data-bbox="1092 1068 1680 1424"> </div> </div> <p style="text-align: center;">Fig.2 Specific cost of transport</p>