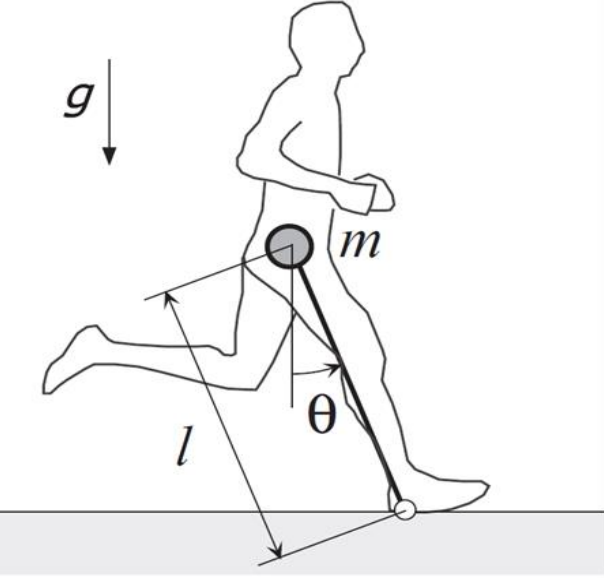
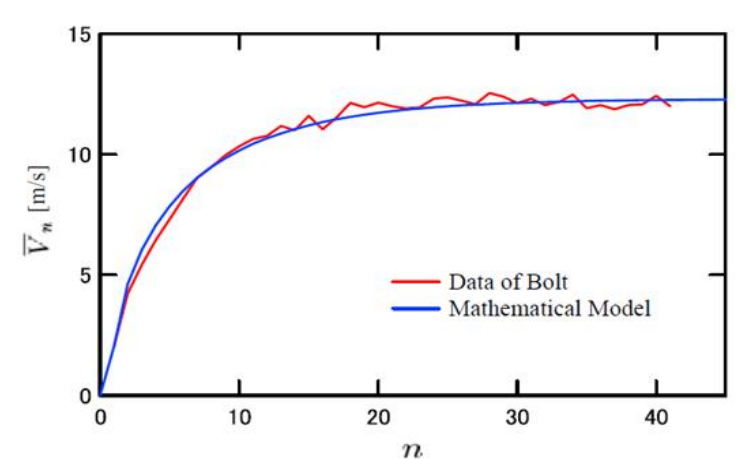


機械・精密システム工学科 学会発表

【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、卒研究生または卒業生

学会名	ロボティクス・メカトロニクス講演会2016
演題名	ヒト走行の数理モデル
発表者	○ <u>池俣吉人</u> ，※高橋昌熙，※永田修登，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．本研究では，受動走行の研究で培った知識及び経験から，アスリートの走行を解析し，大変興味深い特徴を明らかにした．同特徴に基づくことで，簡単な走行モデルの構築に成功した．同モデルの有効性を，ボルト選手の走行データと比較することで示した．なお，これらの成果は，H27年度の卒業研究（高橋君，永田君）によって得られたものである．</p>
関連画像	<div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: flex-start;"> <div style="text-align: center;">  </div> <div style="text-align: center;">  <p>Fig.4 Average speeds <math>\bar{V}_n</math> of Bolt in the 100m sprint and mathematical model</p> </div> </div>