

## 第54回 獣医学特別セミナー

講演タイトル

**動物の優れた歩行・走行メカニズムの理解に向けて  
：数理モデルやロボットを用いた研究**

講演者

**青井伸也** 氏

大阪大学大学院基礎工学研究科機能創成専攻  
生体工学領域 教授

日時・場所

7月13日（水）午後1時より・獣医棟会議室

概要

動物はその複雑な筋骨格系を巧みに制御して、多様な環境の下で優れた移動能力を発揮する。ヒトの二足歩行から、ウマの四足歩行、ムカデの多足歩行など、種に応じて様々な移動形式を取り、さらには速度や状況に応じて様々な歩容を変える。本講演では、様々な動物の持つ優れた歩行・走行メカニズムの理解に向けて、数理モデルやロボットを用いた取り組みについて紹介したい。

担当：和田 直己