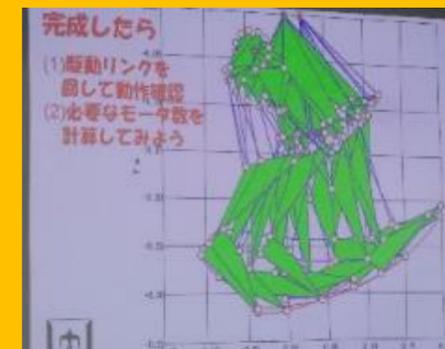
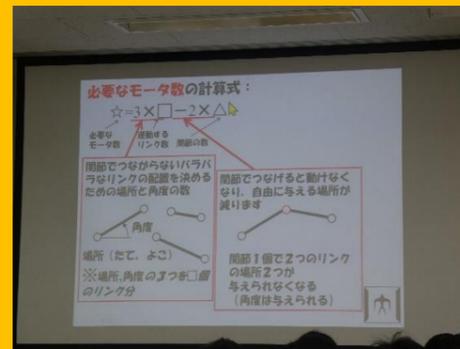


5年東京工業大学研究室訪問
令和6年 1月 23日 (火)

岩附信行研究室訪問

講師：東京工業大学 副学長・工学院教授 岩附信行先生

歩行ロボットの「脚のメカニズム」についてお話を聞きました。脚の関節に着目し、型紙で模型を作り、動く仕組みを学びました。



〈児童の感想〉歩行ロボットの「脚のメカニズム」についてよく分かった。家に帰ってから岩附先生に教えてもらったことを基にレゴブロックで歩行ロボットの脚の模型を作ってみた。リンク（骨部分）の長さが少しでも変わると関節の可動域が変わってしまい、うまく歩行できなくなった。自分で作ってみて、改めてロボットの仕組みの難しさを感じた。



