

テーマ：「イカロボットの動きについて」

<イカロボットについて>

マグロなどの魚やイルカの動きに注目し、それらを工学的に研究して開発された“魚口ボット”は、比較的数量多く存在する。なぜ、イカなのか？

イカは身体の側面にあるヒレを動かして波をつくり、後ろに進めることで自由自在に動いている。イカロボットはいったん水に浮かぶと微妙にヒレを動かしながら、まさしくイカのようにイキイキと動く。また、その動きは、カレイの動きとも似ている。カレイもヒレの 1 本 1 本の骨を自由に動かしながら、尾ヒレや胸ヒレを使って、水中での姿勢を制御している。

『これらイカやカレイの動きにヒントを得た新しい魚口ボットなら、尾ヒレを使ってダイナミックに動くこれまでの魚口ボットにはできない新しい研究が可能』

例えば、イカロボットなら水中でもしっかりと姿勢を制御できるので、そのボディにコンピュータを搭載することができる。安定しているので、カメラ

を据え付けることも可能だ。そのために、これまでの魚口ボットでは不可能だった、観察をメインとした海洋に関する調査もできる。

< 調べたい内容 >

- ・ 水中でイカ口ボットを安定させる仕組み
- ・ 前後左右上下に動く仕組み
- ・ スピードをあげるには

QuickTime[®] 2
èLíEÿEcEOËâÉÄ
Ç™Ç±ÇÄÉsÉNÉ`ÉEC¾â©ÇECzÇ½Ç...ÇÖiKónÇ-ÇÅ