

**【説明資料】発明・工夫作品コンテスト** 製作の動機または目的，利用方法，作品自体やその製作過程で工夫したことを，文章，写真，図などで説明。この用紙1枚に記入し，PDFファイルに変換した後，ホームページに貼り付けてください。

学校名	静岡大学	個人・グループ名	4足受動歩行模型 開発チーム	作品名	4足受動歩行模型 「トコトコわんこ」
-----	------	----------	-------------------	-----	-----------------------

<作成の動機・目的>

研究室では2足受動歩行を主に研究しているが、4足受動歩行ではどのようなになるか興味を持ち、小学生や中学生に親しみやすくし、創作意欲をわかせるために動物型を製作しました。

<利用方法>

小学校や中学校の図工や技術などの時間に製作することで、のこぎりや電動のこぎりの使い方を学び、実際に歩かせることで受動歩行の物理的現象を学習させ、自由な形を作ることで生徒の創造力を生み出すことが可能です。

<工夫したところ>

当初は前後の足が開きすぎて歩行しませんでした。そこで足の後ろにストローのストッパーをつけることにより、足の歩幅を一定にしました。また、4足独立して動かすために、胴体を分割してひねりを加え、前後左右に揺れるように足裏に傾斜をつけることにより歩行を可能にしました。

