

シンポジウムS5 ヒトはなぜ二足で歩けるのか？ 哺乳類モデルから探る二足歩行の戦略とその進化

11月5日 D会場 10:00-11:40

オーガナイザー：平崎 鋭矢（京都大・霊長研）

直立二足歩行は、多くの運動学的特徴において、脊椎動物のロコモーションの中で特異な位置を占める。しかし、如何に特異であろうと、ヒトの祖先は哺乳類・霊長類として受け継いだ神経・筋・骨格系を転用して二足歩行を始めたはずである。すなわち、哺乳類・霊長類モデルが二足で立ち、歩く際に生じる諸変化には、二足歩行・姿勢の制御戦略の進化を探る手掛かりが間違い無く隠されている。本シンポジウムでは、二足歩行という共通テーマの下に異なる立場で研究を行っている多様な分野の研究者に最新の成果を提供してもらい、二足歩行・姿勢の戦略とその進化に関する意見を交換することによって新たなパラダイムを構築することを目的とする。

S5-1 足の動きと形態から見た霊長類の二足歩行と四足歩行／平崎 鋭矢（京都大・霊長研）

S5-2 踵骨形態と直立二足歩行の進化／荻原 直道（慶應大・理工）

S5-3 無拘束二ホンザルの補足運動野におけるトレッドミル歩行中の単一神経細胞活動／中隋 克己（岩手医大・生理）

S5-4 ヒト、ラット二足歩行モデルの筋電図学的比較研究／和田 直己（山口大・農）

S5-5 皮質運動野活動から考察する二足歩行能力の獲得／森 大志（県立広島大・総合学術）