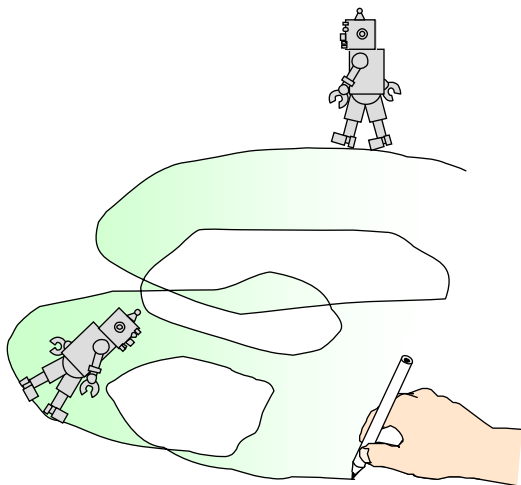


日々の歩行、日々の線
重力と反力、地平と足、
ゼロモーメントポイントと安定余裕
手と目、紙と筆、軌跡と視覚



一年ほど前、市内のギャラリーで
テグスを天井より床まで引っ張った
作品の作家との会話

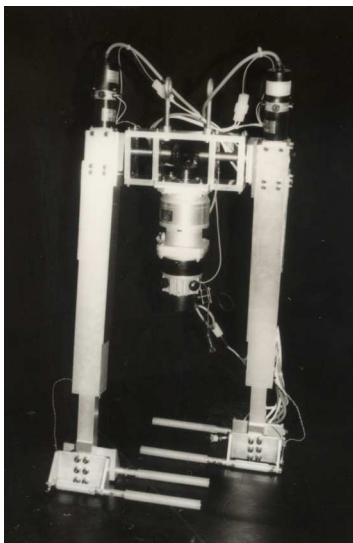
作家

「毎日、何故だか、
線ばかり描いているんです。」

わたし

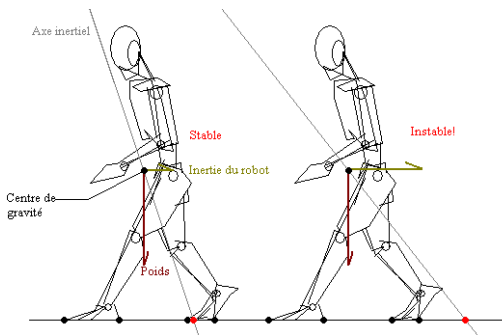
「。。。。。。。。。。。。。。。」

(・・・散歩と同じ・・・)



修士論文用に二十数年前に製作した
二足歩行ロボット「波平一号」

ゼロモーメントポイントと安定余裕

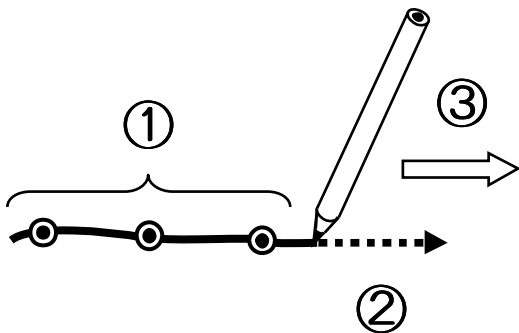


ゼロモーメントポイント（英語：zero moment point、略称：ZMP）とは動力学的な重心位置のことで、ZMPが足裏上に来るような拘束条件を与えることで二足歩行が実現できる。上はZMPを視覚的に表現した図。左右同じ姿勢だが、左は安定、右は慣性力のためZMPが足裏から外れて不安定となっている。接地面の端からZMPまでの距離を安定余裕と言う。（Wikipediaより）

ZMPを追跡する → 歩く

線を描く。





- ① 以前の軌跡を見る。
- ② 軌跡のなす線の方角を推定する。
- ③ ②の方角にペンを動かす。

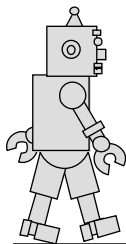


似たイメージを次々に落書き



筆ペンで描いた偶然の形状に付け足し

線を描く。



散歩と同じ。

タイトル：本冊表紙記載

作者： 和田聡文

製作年： だらだら、その日その日で覚えてません。

素材： そこらへんの紙やら、裏紙やら、
鉛筆とか、筆ペンとか。
色鉛筆とか。