

令和4年度

# スーパーサイエンスハイスクール 生徒課題研究論文集



令和5年3月

山口県立徳山高等学校

（和田） 一八九二年六月、三木博士文

# תַּחֲנוּןָה וְעַמְלָקָה בְּבִנֵּי יִשְׂרָאֵל

338 年を过るに及んで、川水完全



## 忍具「些音聞金」の物理特性と使用法の解明

山口県立徳山高等学校



さあとききがね  
忍具「些音聞金」  
古文書「忍術伝」によると、  
忍者が腰袋に用いたい  
時のものは、寄せて使う  
か、ひいて一緒に使う  
忍具」として「第一の忍具」



物理本の忍具で  
ガラリ、忍具に  
ほきらんとした  
科學的な理由がある  
はず！

地元の職工所で作成  
した忍具のレプリカ

参考文献 ①・2  
「忍本秘傳」  
中村義一著  
国書刊行会出版  
研究Ⅱ「忍具は音の高さを変える？」

研究目的  
忍具の物理特性と使い方を明らかにする！

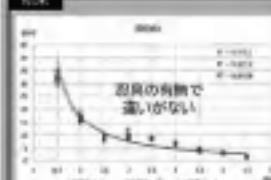
研究Ⅰ「忍具は近くの音を増幅する？」

実験



音の高さや距離を変えて、忍具の有無  
で音の変化に違いがあるかを調べる。

結果



スピーカーとマイクの距離や周波数に対  
して、忍具の有無で違いがない。

結論  
忍具に音を増幅する機能はない  
音の大さき(振動量)ではなく  
音の高さ(周波数)に注目しよう→研究Ⅱへ

研究Ⅱ「忍具は音の高さを変える？」

実験

ホワイトノイズ(近い場  
所も一つ一定音)に対して、忍具の裏面で音  
の振動数解析をする。

結果



団折と干渉で、忍具の裏面で「団折」と「干渉」が同時に起きて  
高音が減衰？ 高音を消している？ → 研究Ⅲへ

参考資料 干渉する音の振動数シミュレーション  
団折  
忍具の両端を両位相の波源とし、m/sで表面で打ち消し合  
うとする振動数シミュレーション。特に表面1cm付近で  
5000Hz～7000Hzの音が打ち消し合うことが分かった。

スピーカーとマイクの距離や周波数に対  
して、忍具の有無で違いがない。

結論  
忍具に音を増幅する機能はない  
音の大さき(振動量)ではなく  
音の高さ(周波数)に注目しよう→研究Ⅲへ

山口県立徳山高等学校 SSI研究研究

TOKUYAMA Senior High School Technical Meeting ASIA

研究Ⅲ「忍具を実際に使ってみた！」

生徒

忍具の裏面に耳に当てるほどかに声が聞  
きやすい。これを定量的に表現するため  
SN比を測定した。

ホワイトノイズに対して、近い声の10～  
10000Hzをシグナル(S), 1000～  
20000Hzをノイズ(N)と定めた。

$$SN比 = \frac{S}{N} = \frac{10\sim10000Hzの振幅}{1000\sim20000Hzの振幅}$$

結果

音質改善効果

約2倍

SNR 0.129

忍具無

忍具有

約2倍音を響くやすくなる



研究のまとめ

「些音聞金」の物理特性は？

「些音聞金」は「空折」と「干渉」に  
よって、概ね5000Hz以上の高  
音をノイズキャンセリングして耳  
に聞きやすくなる。

「些音聞金」の使い方は？

忍具の両端1cmの無い領域で、重い打ち消しが起きている。  
逆に頭の上に、かんざしにつり下げる「些音聞金」の位置を  
変更調整してみると考えられる。

なぜ高音を消す必要があるの？

5000Hz以上の高音は、ス  
スムシの鳴き声などの有り、  
耳に相当不快であったと  
指摘される。今でも田舎  
では、夜中の虫の鳴き声  
が、とても不快である。

今後

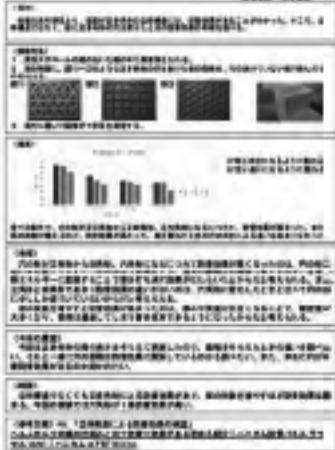
Challenge for the future

忍具を現代科学で検証し、通説や予想  
と違う結果を得られた本研究は驚きの  
進展だった。今後は、この知見を元に、  
AIやスマートフォンおもてなしツール開発  
がら、ノイズキャンセリング機能をもた  
せられないかを検討したい。



## 正多角形と防音効果の関係

山口県立徳山高等学校 板東陽向・玉川琴子・原田結菜・平林一花



## 大気中の塵と日射量の関係

山口県立徳山高等学校 板東陽向・玉川琴子・原田結菜・平林一花

### 1. 研究目的

大気中の塵の増加によって日射量が変化す  
るのかを調べ、大気中の塵と日射量の関係  
を明らかにする。

### 2. 計算物

- ・簡単日射計・直射線
- ・ストップウォッチ・水槽
- ・ガーゼ・保湿テープ
- ・黒工業漆喰に用意した丸

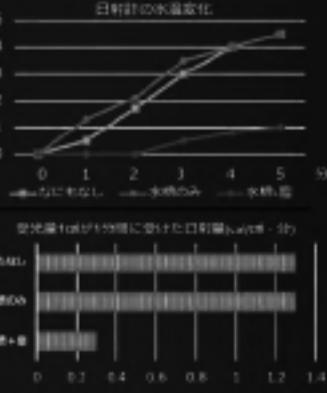


### 3. 実験方法

- SとSとSとSに切った丸1000枚を  
丸める。…①
- 水槽に丸を入れ、ガーゼをかぶせて  
透明袋で包み取りながら1分ごとに  
水槽に落して日射量を測定する。こ  
の状態を「水槽+塵」と呼ぶ。
- 丸を入れずに日射量を測定する状態  
実験」。この状態を「水槽のみ」と呼  
ぶ。
- 日射を遮るものを作り出して日射量を  
測定する。この状態を「なし」と呼  
ぶ。



### 4. 結果



水槽+塵は、なにもなしと水槽のみに  
比べて77%も日射量が少ない。

### 5. 考察

「なし」と「水槽のみ」の水槽の日射量は  
13.03W・分で等しいため、水槽に丸を漬けるはたらき  
はないと考えられる。

「水槽+塵」の日射量 (6.31W・分) は「なし」より  
「水槽のみ」の0.93から0.95倍  
=日射量の約77%を測っている。

また、「塵と風速」と成立させた結果が測っていると  
思っている日射量を光先端で測定すると、

6.62W・分 (77%の日射量) となる。

これがなぜ塵にならないように広がって停止していると  
ころに丸を漬ける要因は、「丸めた時の半径を約6.1cmとす  
ること」

6.62W・分×1.69倍=10.64W・分となる。(2)

しかし、それをみると、塵が張つているときの通りか、塵が  
停止しているときよりも丸を漬れる面積が大きいため、

これは隠している状態よりも、隠している状態の  
ほうが多くの光を遮るのでないかと考えた。

### 6. 今後の展望

塵が隠している場合の実験データを取り比較するこ  
と、また塵の高い方がどの程度まであるかを考え、塵の量を  
変えることによって日射量にどのくらいの差があるのか  
実験実験をしたい。



令和4年度

スーパーサイエンスハイスクール応用課題研究論文集



山口県立徳山高等学校

山口県立徳山高等学校  
令和4年度スーパーイングハイスクール応用問題研究論文集

もくじ

はじめに	1
Extension of Napoleon's Theorem ～ナポレオンの証書を超えた証明～	2
重力加速度とミルククラウド	6
色素による生分解性プラスチックの分解の実について	10
鉄チップにおけるクエン酸の洗浄効果の検証	14
果物が本火扱いビタミンCをできるだけ保ったキウイのドライフルーツの開発	18
自分の声を手に伝えたい	22
紫外線による紙への影響とその対策	26
おそらく迷い航海上でなきやり迷いちやうね～液体の溶度との関係～	30
浮電位を用いたハンドブリーフバイスの開発	34
忍兵「些事附合」の解釈と應用へ忍兵の誤を起きたかし、現代に復元てる～	38
AI Calculator の開発	46
VRPhysics (VR を用いた物理演算工学化アプリ) の開発	50
音圧による米ノリの強度と硬化時間の短縮	54
シノタケ菌の成長と石の関係	58
洗浄後の米ぬれの吸収量測定	62
炭を用いたリン酸吸着による水處理の検討	66
豚肉の形成がジャゴケの成長に与える影響	70
根おろしの生産量とオシアスターによるカボの増殖と消費の関係および食生活への活用	75
紫外線の可視化	80
カーブミラーの利便性向上で交通事故を減少させる	83

## はじめに

山口県立徳山高等学校は、令和2年度に第3期スマートハイスクール（以下SSH）に指定されました。これまで継続してきた様々な取組は、地域、企業、大学、保護者、卒業生など多くの方に支えられながら成熟し、現在は学校の特色を形成するまでに成長しています。

指定13年目を迎えた今年度は、課題研究が大きく飛躍した年になりました。磁力板の研究がつくばサイエンスエッジ2022で全国1位に続き、日本代表としてGlobalLink2022に登場し、世界にて表彰されました。また、忍者の研究がJSBC2022で全国5位と高く評価され、同じく日本代表として世界大会ISEFに登場することになりました。この他、理数科や普通科の生徒による人間工能を使ったカーボミラーや米糊の研究など、ユニークな課題研究が科学コンクールで次々と入賞し、今年度だけで延べ36名の生徒が表彰されました。

こうした本校の珠願研究活性化の役者は「校内料研費」と「企業連携」です。

今年4年目となる「校内料研費」とは、生徒の研究計画のプレゼンテーションを学校が評価し、実験機材の購入や発表旅費に使う資金を交付する本校独自の研究支援制度です。今年度は過去最多となる16の生徒チームが申請し、総額94万円をチームに分配しました。結果として、課題研究の校外発表数は57件と「校内料研費」導入前の3倍になり、数々の人質にもつながりました。

また「企業連携」も珠願研究の質的向上に入りく貢献しています。課題研究では、往々として生徒や教員だけでは解決できない技術的、金銭的な問題に直面します。本校では、測定機器の借用や、技術的な助言、発表に必要な研究資金の援助など、企業から丁寧な支援を受けることができます。高専生の研究活動を支援する様々な企業や地域とのつながりは、今後、探究活動を継続させる原動力になると考えています。

このように、徳山高校は「校内料研費」と「企業連携」に支えられて、生徒の自主性と主体性を維持しながら、多くの高い課題研究を実現するに至っています。来年度、その支援を受けた珠願研究の一つが世界大会に登場します。課題研究を通じて成長した若いエネルギーが、上木の将来を明るく照らしてくれることを確信しているところです。

SSH事業を通じて、生徒が専門と協力しながら、研究を計画し、実験を準備し、風行鋸鋼を繰り返して成果をまとめて、発表する。珠願研究の過程で得られた様々な学びが、掲載した論文の専門に元で取れます。

未来を支える科学技術人材を育成するため、見解のないご意見をいただけたらと存じます。

令和5年3月  
SSH主任 末谷健志

# Extension of Napoleon's Theorem ~ナポレオンの定理を越えた証明~

監修記 川口一慶、大岡純、高崎大  
川口市立恋山高等学校  
指導教員 大岡純

## アブストラクト

ナポレオンの定理は、正五角形にのみ対応した定理である。四角形や六角形に拡張した研究がされており、一般的なときに成り立つ条件や法則についても研究を行った。辺とその両隣の頂点を頂に結んだ線分がすべて平行な多角形、正多角形に線形変換を用いた图形において、ナポレオンの定理の拡張が成り立つと予想し、八角形までについては高校で教う数学の範囲で、正角形についても線形変換を用いて証明できた。また、外側の正多角形の頂点から内側の正多角形の頂点を引いたものとの図形の面積の関係についても明らかになった。今後はナポレオンの定理の拡張の必要条件についても研究を進めていきたい。

## 1. 研究目的

ナポレオンの定理とは、「任意の三角形に対し各辺を1倍とする正三角形を描き、これら3つの正三角形の重心同士を結んだとき、この三角形は下三角形となる。また、3つの下三角形をもとの三角形の外側と内側に描く場合での逆の下三角形ができるが、この2つの正三角形の面積の差は、もとの三角形の面積と等しくなる。」というものである。

私たちは、このナポレオンの定理に興味を持ち、三角形以外の多角形にも、法則が成り立つ条件が存在するのではないかと考え、研究を行った。

## 2. 研究方法

GeoGebraというグラフ表示ソフトを使い、仮説を立てて証明する。

## 3. 假説

ひとその両隣の頂点を頂に結んだ線分がすべて平行な多角形、正多角形に線形変換を用いた图形に対して各辺を1倍とする正多角形の重心同士を結ぶと正多角形となることを「ナポレオンの定理の拡張」と定義し、これが成り立つと予想した。また、でてきた图形の面積にも何らかの関係があると考えた。

## 4. 結果

### 辺の比と三角比を用いた五角形の場合の証明

#### 五角形のとき

辺1のようすに  $AB//CE$ ,  $BC//AD$ ,  $CD//BE$ ,  $DE//AC$ ,  $EA//BD$  である(図1)。五角形 ABCDE を考え、 $AB=a$ ,  $BC=b$ ,  $CD=c$ ,  $DE=d$ ,  $EA=e$ ,  $BD$  と  $CE$ ,  $CE$  と  $AD$ ,  $AD$  と  $BE$ ,  $BE$  と  $AC$ ,  $AC$  と  $BD$  の交点をそれぞれ  $A'$ ,  $B'$ ,  $C'$ ,  $D'$ ,  $E'$  とする。

また、 $\triangle CD$ ,  $\triangle DE$ ,  $\triangle EA$ ,  $\triangle AB$ ,  $\triangle BC$  と 1 辺を共有し、五角形 ABCDE の外周にある正五角形の重心をそれぞれ  $A''$ ,  $B''$ ,  $C''$ ,  $D''$ ,  $E''$  とする。

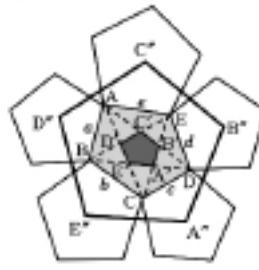


図1

#### 辺の長さがすべて等しいことの証明

(1) 五角形 ABCDE の五角形  $A' B' C' D' E'$  であることとその相似比

$CD=ke$  とおくと  $\triangle ABE \sim \triangle B' C' D'$  の相似比より、 $BC : AB = EC : B' E' = e : (1-k)e = B' E'$  より  $C' B' = kb$  可換にして、 $E' A' = ke$   
 $C' E' = BD = (1-k)e$ ,  $BE = DA = (1-k)e$  である。  
 $\triangle A' B' \sim \triangle A' D' C'$  である。

以上より、 $(2-k)e : e : e : (1-k)e$

よって、 $k^2 - 5k + 1 = 0$  これを解いて、

$0 < k < 1$  より  $k = (3 - \sqrt{5})/2 \dots \star$

よって、相似比は  $1 : (3 - \sqrt{5})/2$  である。

(2) 相似比  $k$  を用いた辺の長さの関係

$\triangle ABE$  と  $\triangle C' D' E'$  に余弦定理を用いて、  
 $\cos \angle AEB = d^2 + [(1-k)e]^2 - e^2]/2de(1-k)e$   
 $\cos \angle C'D'E' = e^2 + [(1-k)d]^2 - e^2]/2e(1-k)d$   
これらと(1)より、 $e^2 - e^2 = (1-k)(d^2 - e^2)$

(3) 正五角形の一辺と外接円の半径の関係とその活用

$\angle BAE$  を  $\alpha$  とおくと

$$\cos \angle C' AD = \cos(360^\circ - (4 + 108^\circ))$$

$$= -(\cos \alpha \cos 72^\circ - \sin \alpha \sin 72^\circ)$$

1辺の長さが  $x$  の正五角形の外接円の半径を  $r$  とすると、 $r = x / (2 \cos 54^\circ)$

よって、 $AC' = r / (\cos 54^\circ)$ ,  $AD' = r / (2 \cos 54^\circ)$

$\triangle C' AD'$  に余弦定理とこれらを用いると

正五角形 ABCDE の1辺  $CD$  について

$$C' D'^2 = [r / (\cos 54^\circ)]^2 + [r / (2 \cos 54^\circ)]^2 - 2ra(\cos \alpha \cos 72^\circ + \sin \alpha \sin 72^\circ)$$

(4)  $\cos 72^\circ$  を  $k$  で表す

$$\cos 72^\circ = \cos \alpha \text{ とする} \Rightarrow \cos 36^\circ = \cos(360^\circ - 2\alpha)$$

$$4\cos^2 \theta - 3\cos \theta - 2\cos^2 \theta = 1$$

$$\cos \theta = 1 \text{ とおくと, } (-1)(4t^2 - 2t - 1) = 0$$

$$0 < t < 1 \text{ より } \cos 72^\circ = (\sqrt{5} - 1)/2 \cdots \star$$

$$(1) \cos 9^\circ = \cos 72^\circ = 1 - t^2/2$$

$$t = (\sqrt{5} - 1)/2, t^2 + 2t - 1 = 0 \Leftrightarrow$$

$$\sqrt{-3}t - 1 = 0$$

(5)  $\operatorname{acsin} A = \operatorname{cds} \operatorname{ind} B$  であること

$\triangle ABC, \triangle CDE$  をそれぞれ同じ方法で並んでいて、  
 $a \cdot c \cdot \sin A = e \cdot \sin \angle ABE$ ,  
 $d \cdot \sin \angle ECD = 2 - k)a \cdot \sin B$

$\angle ABE = \angle ECD$  より、上の二式で等式を得るが、  
 $2 - k \cdot 0 = 0$  より  $c/\sin A = e/c \cdot a/\sin B$

よって、 $\sin A/c = d/e \cdot \sin B/a$

したがって、 $\operatorname{acsin} A = \operatorname{cds} \operatorname{ind} B$

(6)  $C'D' = A'B'$  であること

(5)を用いて、

$$c \cdot a = 2a\cos(\cos 72^\circ) = c' \cdot d' + 2cd\cos(\cos 72^\circ)$$

を示せばよいことになる。

$$2a\cos(\cos 72^\circ) \cdot a = 3 - k)c', 2cd\cos(\cos 72^\circ) \cdot a = 3 - k)d', (1), (2), (4)より,$$

$$(左辺) - (右辺) = (k - 3k + 1)(c' - d') = 0$$

よって、 $C'D' = A'B'$

同様にして、 $A'B' = B'C' = C'D' = D'E' = E'F' = F'A'$

このことから、五角形の全ての辺が等しいことが証明できた。

内角がすべて等しいことの証明

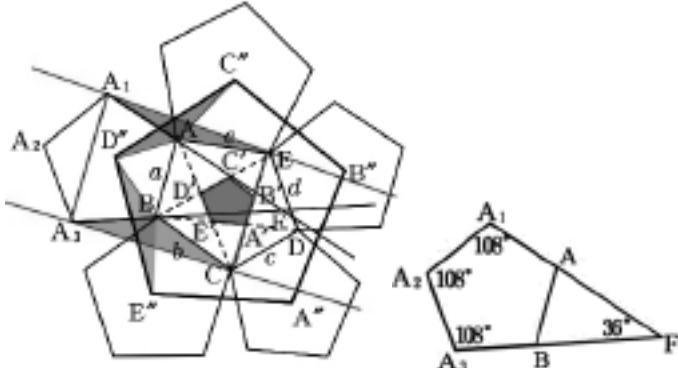


図2

図3

図2のように边さが  $a$  である正五角形の上正五角形で、 $A_1, B_1$ 以外の各頂点を  $A_2, A_3, A_4$  とおく。  
 $\triangle A_1A_2$  の边さは  $\star$  より  $(2\cos 72^\circ - 1)a = (\sqrt{5} - 1)a/2$   
 $C_1$  の边さは  $\star$  より  $(2 - t)a = (\sqrt{5} - 1)a/2$   
 $\star$  より  $t = (\sqrt{5} - 1)/2$  また、 $\triangle A_1A_2$  は假定と正五角形であることから示せるので、正五角形  $A_1A_2A_3A_4$  が平行四辺形である。よって、 $A_1A_2C_1$  である。

また、 $A_1A_2$  と  $A_1B_1$  の交点を  $F$  とし、四角形  $A_1A_2A_3F$  を作ると図3のようになり  $\angle A_1FA_3 = 36^\circ$  である。

$\triangle A_1A_2 \sim \triangle A_1C_1$  より  $\angle A_1C_1 = \angle A_1A_2$

$\triangle A_1B_1 \sim \triangle A_1C_1$  より  $\angle B_1C_1 = \angle B_1A_1$

$A_1F // A_1C_1$  であるから  $\angle A_1B_1 = \angle B_1C_1 = \angle A_1F_1 = 36^\circ$

つまり、 $\angle A_1C_1 + \angle B_1C_1 = 36^\circ$

また、 $\angle A_1B_1 = 72^\circ$  であるから

$\angle C_1B_1E_1 = \angle A_1B_1 + \angle A_1C_1 + \angle B_1C_1 = 108^\circ$

$72^\circ, 36^\circ, 108^\circ$

以上、五角形として五角形  $A_1A_2A_3A_4A_5$  のすべての内角は  $108^\circ$  になって、すべて等しい。

七角形の場合

$A, a, BC, b, CD, c, DE, d, EF, e, FG, f, GA, g$  である正七角形  $ABCDEFG$  において、次の条件を満たすとする

$AB, CG, DF, BC, AD, EG, CD, RE, AF, DE, CP, BG, EF, DG, AC, FG, AE, RD, GA, RF, CE$

さらに  $BF$  と  $CG$ ,  $AD$  と  $CG$ ,  $BR$  と  $AD$ ,  $BR$  と  $CF$ ,  $CP$  と  $DA$ ,  $DG$  と  $AE$ ,  $BF$  と  $AB$  の交点を頂に

$A, B, C, D, E, F, G$  とする。また、辺  $AB, BC, CD, DE, EF, FG, GA$  と 1 刃を共有し、七角形  $ABCDEFG$  の外側にある正七角形の中心を頂に  $A'', B'', C'', D'', E'', F'', G''$  とする。

辺の長さがすべて等しいことの証明

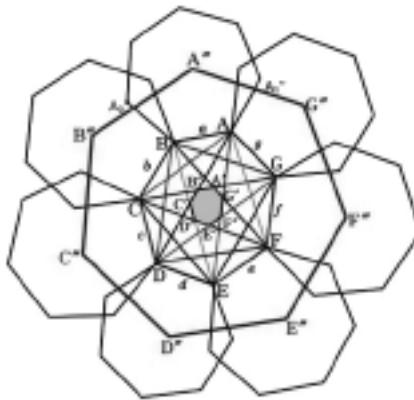


図4

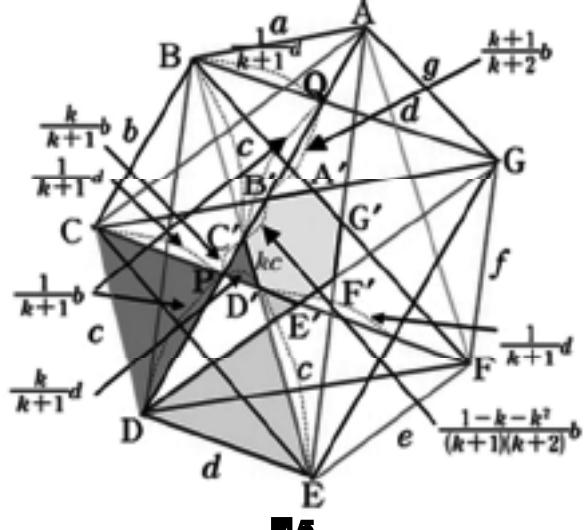


図5

(1)  $\cos 360^\circ/7$  について

$7 \cdot 360^\circ$  すると  $\cos 40^\circ = \cos 30^\circ$  であるから 2 角と 3 倍角の公式により、 $8\cos^4 \theta - 4\cos^2 \theta - 3\cos \theta + 1 = 0$

$\cos \theta = 1$  とおくと  $1 - 2k^2k^2$  であり

$8t^4 - 4t^2 + 3t + 1 = (t - 1)(8t^3 + 4t^2 - 1) = 0$  ①

$t = 1$  より  $8t^3 + 4t^2 - 1 = 0$  ①

よって ① は 0 かつ  $1 - 2k^2k^2$  を満たす値である。

(2) 七角形  $ABCDEF$   $\sim$  七角形  $A''B''C''D''E''F''G''$  である

こと

$\angle A$ と $\angle C$ の交点、 $Q$ を $A$ と $BC$ の交点とする。 $C'$ より $\triangle CPD \sim \triangle B'E'F$ である。 $C'E'$ は $(0 < k < 1)$ とおくと、 $\triangle CPD$ と $\triangle B'E'F$ の相似比は $1:k$ である。

$\therefore \frac{CP}{B'E'} = \frac{CD}{B'E'} = \frac{1}{k} \cdots (2)$ となる

(3)  $\cos \theta$ と $k$ の関係

ここで、 $\angle A=2\theta-1$ とすると $1<2\theta<2$ となって $0<k<1$ となす。これを(2)に代入すると(1)に一致する。

$1-\cos \theta, k=2\theta-1$ より $\cos \theta=(k+1)/2$ である。

(4)  $d=a=(k+1)^2(g^2-e^2)/(2k+3)$ であること

$$2age\cos A=a-e-(2+k)^2/(1+k)^2d$$

$$2de\cos E=d-e-(2+k)^2/(1+k)^2a$$

余弦定理と $\cos \angle ABC=\cos \angle EDF$ より

$$d-a=(k-1)^2(g^2-e^2)/(2k+3)$$

(5)  $G'A'=D'E'$ であること

$$d-e=2de\cos \angle EDF-a+b+2age\cos \angle ABC$$

したがって  $G'A'=D'E'$

同様にして、 $A'B'=B'C'=C'D'=D'E'=E'F'$

$\therefore G'A'=G'A'$ よって、辺の長さがすべて等しい。

内角がすべて等しいことの証明

辺を $\varphi$ とする、七角形の外側にできる。正七角形の頂点をそれぞれ $A_1, A_2, A_3, A_4, A_5, A_6, A_7$ とする。

(1) より、 $\cos \theta=(k+1)/2$ であり、

$$A_1A_2=(2\cos \theta+1)a, A_6G=(2+2k)a$$

$$A_1A_2=CG$$

また、仮定より、 $A_1A_2=CG$

よって、四角形 $A_1A_2CG$ は平行四辺形である。

七角形と同様にして、すべての内角が等しいと証明できる。

n角形の場合

(1) 前提

$n$ を5以上の自然数とする。平行四辺形 $ABCD\cdots$ の全ての辺の外側にそれを $\varphi$ とした正n角形を作り、その重心を、 $\angle A$ を $\varphi$ とする正n角形から $P, Q, R, T\cdots$ とする。(図6)

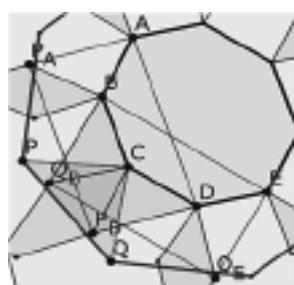


図6

(2) 辺と対角線の比

複素変換では、一直線上の複分比は変化しないので、平行四辺形の辺とその対角線の複分比を組んだ複分の比は全て正n角形となることになる。…(1)

(3) 平行四辺形

正n角形のEの辺の頂点を $a, b$ 、Cの隣の頂点を

$E_p$ とする。

ここで、 $BC=AD, BC-E_pE$ より $AD=E_pE\cdots(2)$

(1)(2)より、四角形 $ADCE_p$ は平行四辺形

同様にして、七角形 $ABCDEF$ は平行四辺形

(4) 線分の長さが等しいことの証明

平行四辺形なので、 $AP=DP, BQ=EQ\cdots(3)$

$\triangle ABC$ と $\triangle DCE$ は今 $\cong$ なので、 $BQ=DP\cdots(4)$

(3)より、 $AP=DP=BQ=EQ$ となり、この長さを $l$ とおく

正n角形の一辺の長さを内接円の半径 $-k$ とする

と、 $PC=k\cdot BC, QC=k\cdot QCBC\cdots(5)$

$\angle BCP=\angle QCQC$ より、 $\angle BCQ=\angle DCQ\cdots(6)$

(5)(6)より、 $\triangle BCQ\sim\triangle DCQ$  ( $\cong$ 似比 $2:k$ )

$\therefore PQ=2l$ .

$QR, RS\cdots$ でも同様にして、

$PQ=QR=RS=\cdots=2l\cdots(7)$

(5) 全ての角が等しいことの証明

正n角形の内角の大きさを $\theta$ とすると、

$$\angle CAB=\angle QCD=\theta/2$$

且つ $AP$ と $OP, DP$ と $PQ$ のなす角は $\theta/2$

$\triangle ABC$ より、 $\angle OPQ=\theta$  (同位角)

同様に、 $\angle OPQ=\angle PQR=\angle QRS=\cdots=\theta\cdots(8)$

(8)より多角形 $OQR\cdots$ は正n角形である。(Q, R, S)

### 楕円への拡張

$\varphi$ を限りなく大きくしたとき、正n角形は円に、平行四辺形は楕円に近づく。よって、点 $Q$ が楕円上を動くとき、点 $Q$ で楕円に接し、半径が点 $Q$ での速度ベクトルの大きさの半分の印跡が円になるのではないかという仮説を立てた。

媒介変数表示  $x=\cos \theta, y=\sin \theta$  で表される曲面上の

点 $Q$ の位置ベクトルは、 $c=(\cos \theta, \sin \theta)$ 、

点 $Q$ における速度ベクトルは、

$$v=(-\sin \theta, \cos \theta)$$

速度ベクトルと $c$ の大きさの二分の二倍ベクトルは

$$n=(+\cos \theta, +\sin \theta) \text{ (複号逆)}.$$

仮定より  $v=c-n$

$$(\cos \theta, \sin \theta)+(-\cos \theta, -\sin \theta)$$

$$(a+b)(\cos \theta, \sin \theta), (a-b)(\cos \theta, -\sin \theta)$$

よって、印跡は楕円の2つの焦点を中心とする半径 $a+b, |a-b|$ の2つの円である。(図7)

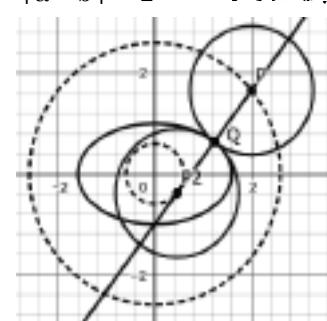


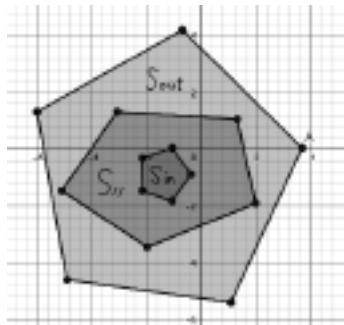
図7

## ナボレオンの定理の拡張からできた図形の面積

図8の正多角形をもとの平行四辺形の外側と内側に並く場合で2通りの五角形が考えられるが、いずれも正三角形となる。

このとき、図8のように外側の正三角形の面積を  $S_{\text{ext}}$ 、内側の正三角形の面積を  $S_{\text{in}}$ 、平行四辺形の面積を  $S_{\text{par}}$ 、正三角形の最短の対角線を  $t$  とすると、次式が成り立つと予想した。

$$S_{\text{ext}} = S_{\text{in}} = S_{\text{par}}^2$$



■8

平行四辺形は、隣り合う2辺とその間の角が決まればただ一つに決まる。よって、隣り合う2辺の長さを  $a, b$ 、その間の角の大きさを  $\theta$  とする。

### (1) 逆が正三角形の性質

(面積) =  $ab/\tan(\pi/n)$

(大角の大きさ) =  $(n-2/n)\pi = \pi - 2\pi/n$

### (2) $S_{\text{ext}} = S_{\text{in}}$

$r = (\text{正n角形の半径})/(\text{正n角形の内接円の半径})$  とすると、 $r = 1/2\sin(\pi/n)$

外側、内側の正三角形の辺をそれぞれ  $x, y$  とする。

$$x^2 = r^2a^2 - 2r^2abc\cos(2\pi - (\pi - 2\pi/n + \theta))$$

$$x^2 = r^2a^2 - 2r^2abc\cos(\pi + 2\pi/n - \theta)$$

$$x^2 = r^2a^2 - 2r^2abc\cos(2\pi/n - \theta)$$

$$x^2 = r^2a^2$$

$$2r^2abc\cos(2\pi/n)\cos\theta + 2r^2abc\sin(2\pi/n)\sin\theta$$

$$y^2 = r^2a^2 - 2r^2abc\cos(\pi - (\pi - 2\pi/n + \theta))$$

$$y^2 = r^2a^2 - 2r^2abc\cos(2\pi/n + \theta)$$

$$y^2 = r^2a^2$$

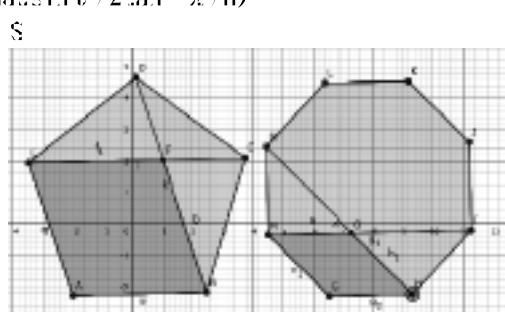
$$2r^2abc\cos(\pi - 2\pi/n)\cos\theta - 2r^2abc\sin(\pi - 2\pi/n)\sin\theta$$

$$S_{\text{ext}} = S_{\text{in}} = r^2abc\sin(2\pi/n)\sin\theta / 4\tan(\pi/n)$$

$$= r^2abc\sin(\pi/n)\cos(\pi/n)\sin\theta$$

$$= r^2abc\sin\theta / 2\tan(\pi/n)$$

### (3) $S$



■9

図9の正多角形と平行四辺形を比較して、

## (正多角形の面積) (平行四辺形の面積)

$$\cdot n^2 \cdot 4\sin(\pi/n) \cdot n\sin^2(\pi - 2\pi/n)$$

$$= n^2 \cdot 4\sin(\pi/n) \cdot \sin(2\pi/n)$$

$$= n^2 \cdot 8\sin(\pi/n) \cdot \sin(\pi/n) \cdot \cos(\pi/n)$$

$$= n^2 \cdot 8\sin^2(\pi/n)$$

幾何変換では面積の比は変わらないので、

$$S_{\text{par}} = n\sin^2(\pi/n) \cdot 8\sin^2(\pi/n)$$

### (4) $S = t^2$

$$S = t^2$$

$$= (n\sin(\pi/n) \cdot 8\sin^2(\pi/n)) \cdot (2 - 2\cos(\pi - 2\pi/n))$$

$$= (n\sin(\pi/n) \cdot 8\sin^2(\pi/n)) \cdot 4\cos^2(\pi/n)$$

$$= n\sin(\pi/n) / 2\tan^2(\pi/n)$$

$$(2), (4) より  $S_{\text{par}} = S_{\text{in}} = S/t^2 = n\sin(\theta) / 2\tan(\pi/n)$$$

## 5. 考察

高校数学で証明するときに、偶数角形と奇数角形で証明の方法に違いがあった。また、この証明では九、十角形より多角になるときの値が複雑になり、正確性に欠ける近似でしかできなかつたため、別の方法を考える必要があると考えた。

## 6. 結論

辺とその両隣の頂点を結ぶ線分がすべて平行なn角形(平行四辺形に鏡像変換を用いた图形)ではナボレオンの定理の証明が成り立つことが証明された。また、点Qが内円上をうろことき、点Qで辯りに接し、辯が点Qでの速度ベクトルの大きさの半分の中心Pの軌跡が円になることも証しきれど、さらに、(外側の正n角形の面積) - (内側の正n角形の面積) = (平行四辺形の面積) / (n角形の最短の対角線)となることも分かった。

## 7. 展望

ナボレオンの定理の証明について、既存の分野の証明は古くでいるが、要性の証明が課題であるため、研究を続けていきたい。また、高校数学の範囲では、三、四、五、六、七、八角形しか証明できません、八の多角形では近似はできるが、証明は出来なかつたため、五のアプローチも模索したい。

## 8. 謝辞

本研究は、山口県立傳音高等学校のSSU和行費の助成により行われました。また研究に際し、ご支援いただいた指導教員の西元教諭先生に謝意を申し上げます。

## 9. 参考文献

ナボレオンの三角形の拡張(田中泉生、筑波大学附属筑波中学校)、ナボレオン-角形の拡張(石川真八、高崎陽一、岸崎愛加、山田知徳、牧野英介、徳山立等学校)

# 重力加速度とミルククラウン

田中貴人、山田誠人、湯浅海、谷村悠貴、沼水一輝

山口県立徳山高等学校

先生教員 有馬和宏

## アブストラクト

ミルククラウンとは、牛乳などの若干の粘性を持つ液体において、同じ液体を張った容器にその液体を一滴落すと、上記状の形を形成する現象のことである。先行研究では、ミルククラウンの形状は液体の粘度、液滴衝突後の経過時間によって変化することが明らかになっている。私たち自身も、ミルククラウンの液滴を落す際の加速度を変えることでミルククラウンの形状にどのような違いがあるかを実験で確かめた。これを確かめることで、重力加速度の異なる他の惑星でも、液体が存在していれば同様の現象が発生するのかどうかを確認することができると考えられる。

## 1. 研究目的

先行研究では、ミルククラウンの衝突後の経過時間や粘度、液滴が衝突する液体層の深さの違いによるミルククラウンの形成を調査したものがあった。そこではミルククラウンの直径が衝突後の経過時間の $1/4$ 乗に比例する、液体の粘度が大きくなるほどミルククラウンの直径が小さくなる、ミルククラウンの直径は液体層の深さの違いに影響されないことがわかった。しかし、液滴を落す際の加速度を変えてミルククラウンの直径の大きさを比較した研究はなかった。そこで私たちは、重力加速度の大きさとミルククラウンの直径に割わりがあるかを調べるために今回の研究に至った。

## 2. 研究方法

今回の研究では、(1)ミルククラウンを発生させる装置と(2)重力加速度を調整する装置が必要となる。②を①に組み込み、1つの実験装置とした。

### (1) ミルククラウンを発生させる装置

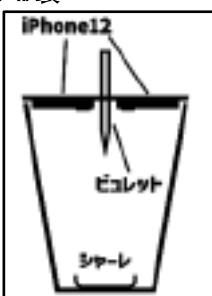


図1 ミルククラウン発生装置(左)と装置のサム(右)

### 液滴の加速度の算出方法

実験装置の質量を  $M(\text{kg})$  、おもりの質量を  $m(\text{kg})$  とし、 $V$  の加速度を  $a(\text{m}/\text{s}^2)$  、 $m$  の張力を  $T(\text{N})$  とする。

運動方程式より、

$Ma = Mg - T = ma \Rightarrow g - T/m = a$  となり、これらの式から  $a$  を導くことで液滴の加速度  $g_{\text{eff}}$  を求める。

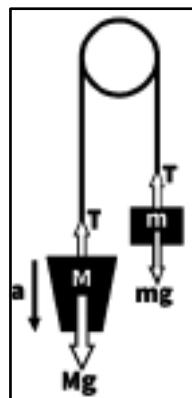


図2 イメージ図

### 実験道具

・長さを加工したピュレット 1・滑車 1・シャーレ 1・ミキサー 1台・ホーク 1本・アクアル板 1・iPhone12 2台・など



図3 加工したピュレット(左)と実験に使用した滑車(右)  
実験手順

- ① 高さ9.5cmのシャーレに牛乳を注いで液体層をつくる。

- ② 一方に長さを加えたチューブ(約3cm)を取り付し、液滴の出口を入れる。
- ③ チューブのねじを拧り、等高窓で液滴が落下されるように調整してから、シャーンの液体層にミルククラウンを発生させる。
- ④ 右上からiPhone12の背面カメラで発生したミルククラウンをスローモーション撮影する。(1080p, 240fps, フラッシュ無)
- この寸、装置の水平を保つために反対側にも同じ機種のiPhone12を取り付けた。

## (2) 重力加速度を調整する装置

(1) の装置に鉛をつけた。実験を行った床に定滑車(直径10cm)を固定し、(1)の装置の鉛を通じて紐の先におもりをつける。おもりの質量を変えることで、実験装置内の豆の重力加速度を変えることができる。今までは重力加速度を  $g(\text{m/s}^2)$  として、重力加速度が  $0.3g$ ,  $0.6g$ ,  $1.0g$  となるようにおもりを調整し、それぞれの場合で実験を行った



図4 実験装置全体(左)と装置の概形(右)

## (3) 撮影した映像からミルククラウンの直径を計測する方法

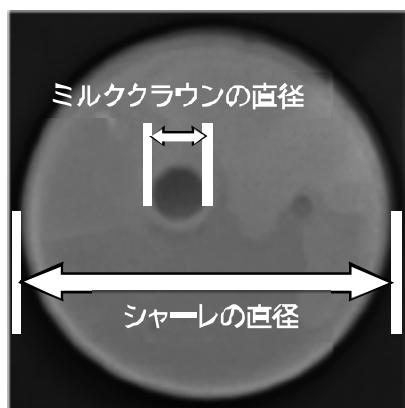


図5 iPhone12で頂上から撮影したミルククラウン

ストップモーションで撮影した映像から頂上直(図5)を抽出すると以下のようないく像が得られる

頂上から撮影しているため、カメラの映像の歪みを無視できるとして、シャーンとミルククラウンの直径の比を使う。シャーンは  $9.6\text{cm}$  であるため、この比からミルククラウンの直径を求める。

なお、ミルククラウンの直径は、ミルククラウンが発生して、崩壊直前に直径が一平一さくなつたところをもととする。

## 3. 假説

先行研究では、ミルククラウンの直径が衝突後の落湯鴨の  $1/1$  乗に比例することから、重力加速度でも同様に重力加速度を大きくするほど、ミルククラウンの直径も大きくなると考える

## 4. 結果

$1.0g$  の実験では、実験装置を滑車で動かさずに行う。試行は合計 29 回行った。以下に結果を示す。

表1  $1.0g$  でのミルククラウンの直径(cm)

1回目	1.38	2回目	1.45
3回目	1.46	4回目	1.43
5回目	1.40	6回目	1.45
7回目	1.29	8回目	1.45
9回目	1.37	10回目	1.40
11回目	1.37	12回目	1.29
13回目	1.34	14回目	1.18
15回目	1.29	16回目	1.29
17回目	1.29	18回目	1.29
19回目	1.29	20回目	1.29
21回目	1.27	22回目	1.26
23回目	1.29	24回目	1.37
25回目	1.32	26回目	1.13
27回目	1.29	28回目	1.24
29回目	1.21	平均値	1.32

また、実験装置を滑車で動かす  $0.3g$ ,  $0.6g$  の実験では 3 回ずつ試行した。

表2 0.3g, 0.6g でのミルククラウンの直径(cm)

	0.3g	0.6g
1回目	1.46	1.43
2回目	1.48	1.45
3回目	1.40	1.36
平均値	1.48	1.41

得られたデータをもとに以下にグラフを下した

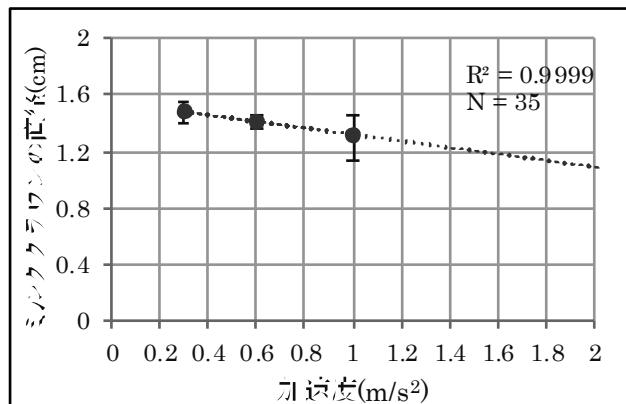


図6 表1, 表2をもとに作成したグラフ

平均値を比較すると、0.3g から順に 1.48, 1.41, 1.42(cm) となった。仮説とは異なり、重力加速度が大きくなるほどミルククラウンの直径が小さくなるという結果が得られた。

## 5. 考察

今回の実験では、3種の重力加速度を操作した際のミルククラウンの直径の大きさは、0.3g, 0.6g, 1.0g と増加させるにつれて小さくなるという結果が得られた。また、この結果から以下の近似曲線を作成すると、R<sup>2</sup> 値 0.9999 の線形関係が得られた。これが他の加速度でも当てはまると言えると仮定すると、2.0g では 1.09cm となる。また、約 6.78g でミルククラウンの直径が 0 cm となる。しかし、装置の都合上、装置(D)を上げきれないながらの測定が本題で、1.0g 以上の測定が出来なかつたため、加速度 1.0 (m/s<sup>2</sup>) を境として前の増加減少の推移が変わることにも考慮される。先に示した仮説が確かでない可能性もある。

ミルククラウンの直径の値が各実験で変化したことから、ミルククラウンの直径の大きさは重力加速度の大きさに影響を受けるといつことが考えられる。先行研究では半径や衝突速度によってミルククラ

クラウンの大きさが変わることが示されていたが、さるにもう一つの要素として考えられることになる。

また、上のグラフに示されているように、およそした仮説とは逆に重力加速度を小さくするほどミルククラウンの直径が大きくなるという推移を示す結果となつた。先行研究では衝突後の滞留時間の 1/4 乗に比例するという結果だったので結果とは対称的な結果となつた。

今回の実験では1回の実験にかかる時間が長く、1.0g 以外の重力加速度で位相の計測をするのがしかけていないため結果が実験の精度によって左右される場合も考えられる。

数値を読み取る際、iPhone によって撮影された画面を実寸大よりも拡大した直前で比を算出し、実際の値を算出しているので画面上の誤差も拡大によって結果に影響を及ぼしている可能性もある。

## 6. 結論

私たちは、今回研究で相関関係がどちらにされていないミルククラウンの直径と重力加速度の大きさとの関係について調べた。

その結果、ミルククラウンの直径は重力加速度の大きさの影響を受けることが判明し、また、その直径の大きさは重力加速度の大きさが大きくなるにつれて小さくなっていくことが分かった。

重力加速度が変わる場合となると宇宙空間となるので、今回の研究から得られた結果は地球上での実験に応用できる可能性がある。

## 7. 展望

今回の実験では実験の精度という面で不足している部分が多く見られたため、より高フレーム数での撮影や、長さの計測など改善できる点を見出して実験するとより正確な結果が得られると思われる所以で実験できる環境を整えられればと考えている。

また成長の大きさも変化させる試みも行いたい。

## 8. 謝辞

本研究において実験のアシスタントを担当していただきいた久馬先生はじめとする先生方に心から

感謝申し上げます。

本研究を実施する機会を提供いただき、大変に必要不可欠だった実験用具の購入費用の支援をしていただき、SSE会議の方々にこの場を借りて感謝を述べさせていただきます。

## 9. 参考文献

### 1. ミルククラウンに関する研究

[https://www.stage.jst.go.jp/article/nagase1982/22\\_6\\_22\\_6\\_499\\_pdf-char\\_ja](https://www.stage.jst.go.jp/article/nagase1982/22_6_22_6_499_pdf-char_ja)

### 2. ミルククラウンの画像解釈

[https://dl.ndl.go.jp/imgdown/digDepo\\_109713C4\\_pn\\_AR-0005409339.pdf?contentNo=1&atitle=Iternationalization-of-a-milk-crown-image-for-the-detection-of-a-milk-crown-in-a-newborn-infant](https://dl.ndl.go.jp/imgdown/digDepo_109713C4_pn_AR-0005409339.pdf?contentNo=1&atitle=Iternationalization-of-a-milk-crown-image-for-the-detection-of-a-milk-crown-in-a-newborn-infant)

### 3. ミルククラウン形成過程における重力が速度の影響について

[https://axa.repo.nii.ac.jp/?act=on=epostory\\_action\\_carron\\_download&item\\_id=1351&item\\_no=1&attribute\\_id=31&file\\_no=1](https://axa.repo.nii.ac.jp/?act=on=epostory_action_carron_download&item_id=1351&item_no=1&attribute_id=31&file_no=1)

# 色素による生分解性プラスチックの分解の差について

青柳唯 石田歩美 矢谷小遼 岩崎愛加 周田千恵 廣木佳奈

山口県立徳山高等学校

指導教員 ガトみずき

## アブストラクト

私たちは色素の性質のうち耐光性に注目し、耐光性の異なる色素を混ぜた生分解性プラスチックの分解速度の差について研究をした。今回は、耐光性の違いによる分解の差を調べ、それを利用した「時間式プラスチック」を提案することを目的とした。実験結果から、耐光性の高いクチナシ赤色素を混合、紫外線を当てるとプラスチックの分解速度が大きくなることが分かった。これより、クチナシ赤色素をタンパク質性プラスチックに混ぜたものが、時間式プラスチックに適していると推察する。

## 1. 研究目的

現在、日本でも注目されている環境問題の一つに、プラスチック問題がある。この問題を解決するために開発された生分解性プラスチックがあるが、分解時間に多くの時間を要することが課題となっている。そこで、生分解性プラスチックの分解を促進させることができ、かつ環境に優しいものはないかと考えた。

先行研究より、色素日光に当たることによって活性化が起こり、生分解性プラスチックに溶けると分解の起點になることが知られている。また、色素の性質の一つに耐光性があり、紫外線強度によって色素自身の分解反応があることも分かっている。本研究では、色素の耐光性によって生分解性プラスチックの分解を促進できると考え、色素の耐光性の違いによる生分解性プラスチックの分解速度の差を明らかにすることを目的とした。その後、結果をもとに光が当たることによって分解がはじまる、丈夫かつ分解されやすい「時間式プラスチック」の提案をした。

## 2. 仮説

色素自身が分解されるとプラスチックの表面積が大きくなり、微生物による分解が効率よく行われると考え、耐光性の低い色素を混ぜた生

分解性プラスチックの方が速く分解されることが想した。

## 3. 研究1（紫外線による変化）

### (1) 準備

製造としても正しいられているポリカプロラクトンプラスチックを準備した。

ポリカプロラクトンプラスチックの作り方

- ① ポリカプロラクトンプラスチックに熱を加え、柔らかくする。
- ② 100gのプラスチックに1mlの色素を載りこむ。
- ③ クッキングシートにはさみ、マーカンを用いて0.1cm以下の薄さにする。
- ④ 小型引張り縮成試験機を用いて測定を行うため、機械の規格の大きさに合わせて型を抜く。(図1)

色素には、耐光性の高いクチナシ赤色素と耐光性の低いペニコウジ色素を用いた。これらの色素は、その他の性質にはほとんど差異は無い。色素には、炭水化物であるデキストリンが含まれているが、今回の実験には影響ないとした。担める上は微生物の活性化のため堆肥と腐葉土を1:1に混合した。



## 図1 ポリカプロラクトンプラスチック (左からコントロール、ベニコウジ色素、 クチナシ赤色素)

### (2) 実験方法

ポリカプロラクトンプラスチックにベニコウジ色素とクチナシ赤色素をそれぞれゼラチン成形をした。また、コントロールとして何も混ざっていないものを成形した。

作成したプラスチック3種類のそれぞれに数には紫外線照射を行った。紫外線照射は、光源から約10cm離し、12時間照射を2回、合計24時間の照射とした。

照射後、すべてのプラスチックを土に4週間埋め、分解した。微生物が石炭に活動する気温30°C以下の暗室に置き、乾燥防じたため毎日少しお湯を与えた。

掘り出したプラスチックの芯力を小型引張試験機で測定し、プラスチックの強度から分解速度の比較をした。(協力: 日本農産業技術センター) 図2)

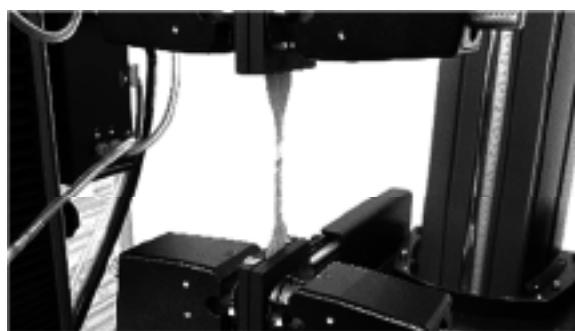


図2 小型引張試験機

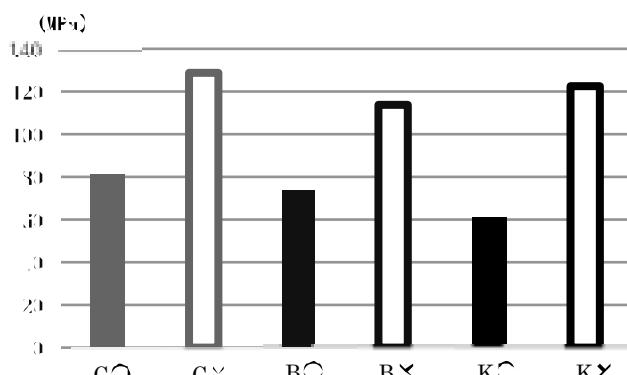
### (3) 結果1

色素の種類の違いや濃度の有無に因わらず色素を加えるとプラスチックの強度は小さくなつた。

また、どのプラスチックも照射をすると、元に強度は小さくなつた。

クチナシ赤色素を加えたプラスチックは照射を行うと分解が大きく進み、ベニコウジ色素は変化が小さいことが確認できた。(グラフ1)

表1)



C コントロール B ベニコウジ色素 K クチナシ赤色素  
○紫外線照射あり × 紫外線照射なし

グラフ1 PGLの応力

表1 紫外線の有無による応力の差

C	B	K
47.79265	32.10713	61.84828

### (4) 考察1

実験1の結果から、色素には分解性プラスチックの劣化を促進する働きがあることが確認できた。また、耐光性の低いベニコウジ色素を混ぜたプラスチックは、紫外線による劣化が大きかった。これは、紫外線の影響がプラスチックではなく、直接その中に集まつたためだと考えられる。さらに、この中で紫外線による量が大きいクチナシ赤色素が時短式プラスチックに向いていると考えた。

この実験では、紫外線の有無による色素入りプラスチックの干渉度の違いが分かった。そこで、次は色素入りプラスチックと微生物分解の関係についての実験を行つた。

## 4. 研究2 (微生物による分解量の変化)

### (1) 準備物

実験1と同様のノチナシ赤色素、ベニコウジ

名前、十を準備した。また、ブンスチックにはボリカブロクトンプラスチックよりも分解が速い、タンパク質性プラスチックを使とした。

#### (タンパク質性プラスチックの作り方)

- ① 牛糞と豆粕を1:1で混ぜ、加熱する。
- ② 白素を入れ溶かす。
- ③ 鮎を入れかき混ぜ、タンパク質を沈殿させる。
- ④ タンパク質をガーゼで漉しとる。
- ⑤ 均一に均して冷凍し、2cm×3cmの大きさに切る。(図3)
- ⑥ 全て固めたものを電子レンジで硬くなるまで加熱する。



図3 タンパク質性プラスチック  
(左からコントロール、ベニコウジ色、  
クチナシ色)

#### (2) 実験方法

タンパク質性プラスチックを実験1と同様の3種類のプラスチックを用意、照射後に埋める。(図4) (図5)

埋めたプラスチックを土壌試料とに取り出し、質量変化を見る。



図4 照射の様子

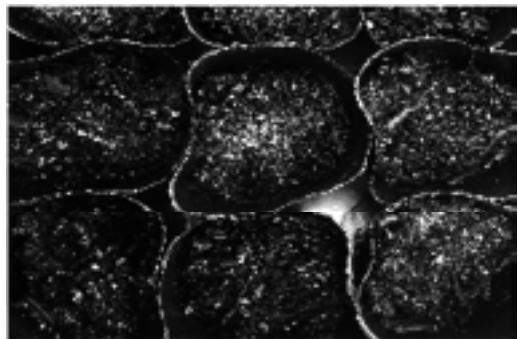


図5 埋めたポット

#### (3) 結果2

日たちが経過すると、照射の有無に別れらず質量の変化量の差は大きくなる。また、実験1と同様、クチナシ赤色素は照射の有無による差が大きいが、照射をしていないクチナシ赤色素のほうがコントロールよりも分解しないことが分かった。(図6) (グラフ2) (表2)

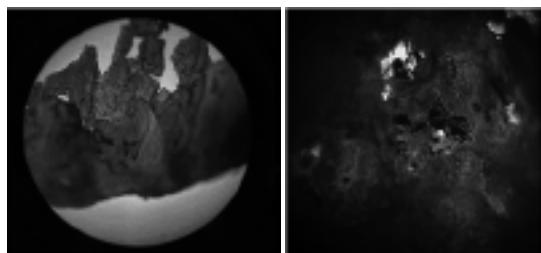
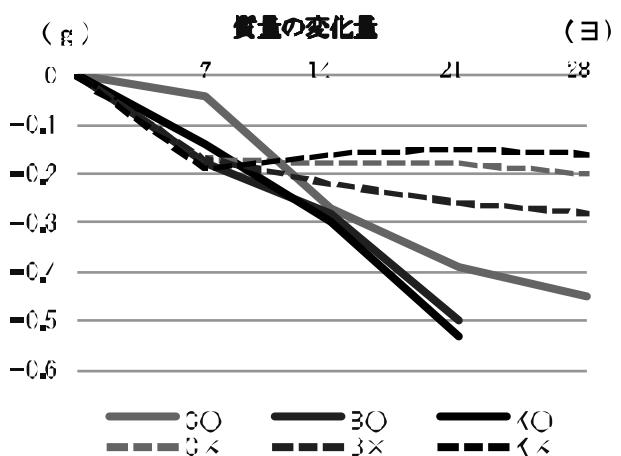


図6 タンパク質性プラスチックの  
顕微鏡写真(右が分解前、左が分解後)



グラフ2 質量の変化量

**表2 電極の有無による差の大きさ [g]**

	0	14	21	28
C	0.16	0.09	0.21	0.25
E	0.01	0.06	0.24	0.24<
K	0.06	0.13	0.38	0.38<

#### (4) 考察2

実験2の結果から、紫外線照射をしたプラスチックの分解は一定の速度で進んだが、紫外線照射をしていないプラスチックは日が経つと分解速度が遅くなることが分かる。

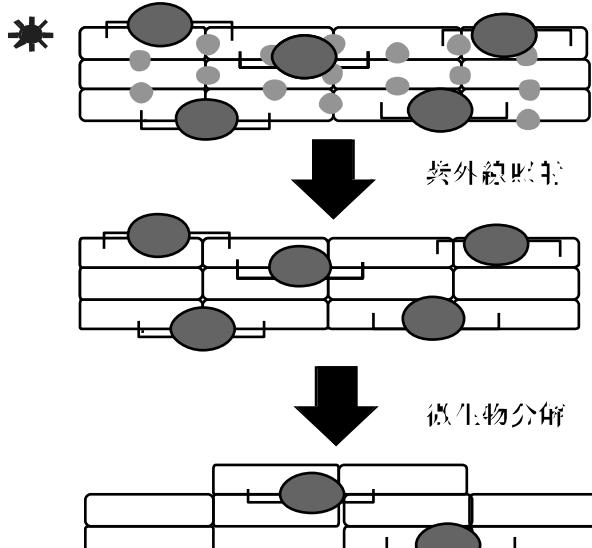
耐光性の高いクチナシ色素を混ぜたプラスチックの分解が促進されたのは、紫外線の影響がプラスチックそのものに負ったためだと考えられる。

クチナシ赤色素を混ぜたものがコントロールより分解されなかったことから、クチナシ赤色素にてタンパク質性プラスチックの活性を上げる働きがあると分かる。これは、クチナシ赤色素のα成分のゲルビン液がタンパク質の酵素作用を持っているためだと考える。

#### 5. 結論

以上により、不分解性プラスチックに対する光の高い色素を混ぜ、紫外線を照射すると分解が促進されることが分かった。

また、今回の実験で制作した「時限式」プラスチックに適するのは、一般的なプラスチックよりも架橋作用によって強度が高くなること、紫外線照射後の分解速度が速されていることから、タンパク質性プラスチックとクチナシ赤色素の組み合せであると推察する。(図7)



**図7 時限式プラスチック模式図**

#### 6. 展望

今回の実験では、用いた色素及びプラスチックの種類が少なく、製作したプラスチックの立体差も大きかったため結果にばらつきが多くあった。用いるプラスチックの規格を揃えるとともに、その他の色素やプラスチックでの応用を行っていきたい。その中でも、架橋作用を中心化粧品に注目し、より実用性の高い時限式プラスチックの開発を行いたい。

#### 7. 謝辞

本研究を行うにあたり、ご支援、ご指導をしていただきましたアサヒ飲料株式会社様、株式会社リバネス様に深く御礼申し上げます。

#### 8. 参考文献

天然色素/天然着色料 実験光生物学研究所.2022 <https://www.rokkouco.jp/wp/naturalfoodcolor/>

寺池武彦,宇津木文雄,河野次郎,倉持包宏,伊保六郎. 生分解性プラスチックの分解速度. 1993年群馬大学教育学部付属中学校. 生分解性プラスチックの研究. 2015/1.

上口哲也,下山義之,立石元利. 細胞接着剤の開発の現状. 2006/4.

# 鉄サビにおけるクエン酸の洗浄効果の検証

吉木 一希、小川 亮良、田中 一実、西田 裕吉

山口県立徳山高等学校

指導教員 田中 雄人

## アブストラクト

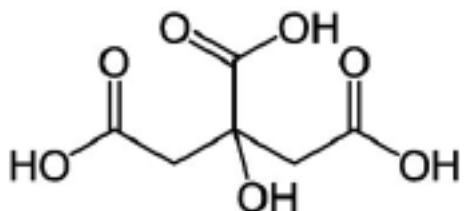
クエン酸の鉄サビへの洗浄効果を検証するために、クエン酸の持つ酸性やキレート作用の性質が鉄サビへの洗浄効果に及ぼす影響について検討した。吸光光度法を用いて、クエン酸と鉄(III)イオンでのキレートによる黄褐色の水溶液で透光率を測定した。鉄(III)キレートの形成量は、pHが大きいほど多くなった。また、陽イオンの影響については、ナトリウムイオンはキレート形成を大きく阻害しなかったが、カルシウムイオンの共存条件下ではキレート形成量が約62%まで減少した。以上より、クエン酸で鉄サビを落とすなら、よりクエン酸イオンの量を増やすためにpHを酸性に調整したクエン酸ナトリウムを利用すると効果的であると考えられる。

## 1. 研究目的

クエン酸( $\text{C}_4\text{H}_6\text{O}_6$ )は、家庭での簡易清掃に広く使われており、特に水垢や鉄サビへの効果が有名である。しかし、水垢と鉄サビの洗浄にはそれぞれ異なる洗剤を使わなければならず、それがその洗浄の仕組みは詳しく知られていない。そこで、鉄サビに注目して、クエン酸によって水垢と鉄サビを同時に洗浄するための条件を見つけることを目的とした。

## 2. 假説

クエン酸は、カルボキシ基を3つ持つ弱酸で、0.100mol/L水溶液のpHは約2.2である。このイオンを配位して強固な結合を作るキレート作用を持っている。鉄サビの主成分は酸化鉄(II)( $\text{Fe}_2\text{O}_3$ )であることが知られている。クエン酸によって鉄サビを洗浄できる理由は、酸性度とキレート作用のどちらかが作用するのではないかと予想した。



【図1】クエン酸( $\text{C}_6\text{H}_8\text{O}_7$ )の構造式

## 3. 研究方法

実験には、鉄板の酸化により得られた鉄サビを用

いた。クエン酸と鉄サビを反応させる際、キレートを安定化させるために、25°Cで設定したインキュベータで24時間反応させた。

クエン酸によって落とされた鉄サビは、溶液中に存在することを利用して、溶けだした鉄サビを定量するために吸光光度法を用いた。これは、分光光度計などを用いて水溶液に上級入の光を透過させ、その前後の光の強さを比較することで、透過率や吸光度を測定する手法である。

透過程からも算出できる吸光度には、ランベルト・ペーパーの法則によって、溶質のモル濃度と比例することが分かっている。これを生かして、濃度既知の水溶液を分光光度計で透過程を測定し、吸光度について検量線を作成し、それぞれの溶けだした鉄サビを算出した。また、ブランクは鉄サビと20mLの蒸留水を共存させたものとした。

## 4. 実験二法

### (1) 鉄サビの生成

20mL 70mL 10mLの砂漠を硫酸酸と30%過酸化水素の混合液に十分混ぜこんで酸化させた。

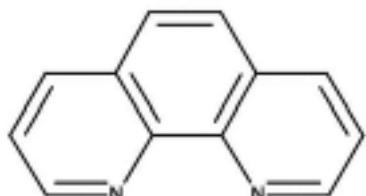
### (2) 検量線の作成

以下の実験で溶けだした鉄サビを定量するためには検量線を作成した。

#### ① $\text{Fe}^{2+}$ -フェナントロリン鉛休検量線

1.00mol/L 塩酸アンモニウム鉄(II) 水和物<sup>7</sup> ( $\text{NH}_4\text{Fe}(\text{SO}_4)_2 \cdot 6\text{H}_2\text{O}$ ) 標準溶液を調製した。4本の50mLメスフラスコにそれぞれ0mL、1.0mL、3.0mL、5.0mLの標準溶液を注ぎた。水溶液中の $\text{Fe}^{2+}$ をすべて $\text{Fe}^{3+}$ に還元するためには%亜硫酸ヒドロキシンアミン ( $(\text{HOCH}_2)_2\text{NCO}_2^-$ ) を5mLずつ入れた。その後、それぞれのメスフラスコに1g/L 1,10-フェナントロリン水溶液を5mLずつ入れた。最後に、それぞれの溶液のpHを4.2にするために0.1mol/L 酢酸-酢酸ナトリウム緩衝液を10mLずつ入れて50mLの水溶液を調製した。

その後、分光光度計 (SPECTRONIC 20+) を用いて、調製したそれぞれの水溶液を $\text{Fe}^{3+}$ -フェナントロリン錯体の極大吸収波長である510nmで透過率を測定して、検量線を作成した。



[図2] 1,10-フェナントロリンの構造式

### ② $\text{Fe}^{3+}$ -クエン酸キレート検量線

市販のクエン酸鉄(III)・水和物 ( $\text{FeC}_6\text{H}_5\text{O}_7 \cdot 1\text{H}_2\text{O}$ ) を0.13と近似して、1.00×10<sup>-4</sup>mol/L の標準溶液を調製した。250mLメスフラスコで希釈すると透過率の差が大きくなかったので50mLメスフラスコを用いて希釈した。4本の50mLメスフラスコに標準溶液をそれぞれ0mL、10mL、20mL、30mLずつ入れて50mLの水溶液を調製した。

分光光度計 (SPECTRONIC 20+ 分光光度計) のマルチ波長測定を行ったところ、340~880nm の範囲で透過率のピークは観察できなかったため、最も透過率が小さかった420nmで検量線を作成した。

### (3) 研究1 1,10-フェナントロリンによる洗浄効果の検討

以下の3つの条件で鉄サビとクエン酸を共存させた。

- ① 0.100mol/L クエン酸水溶液 20mL
- ② アンモニア水 ( $\text{NH}_3\text{H}_2\text{O}$ ) を用いてpH4.2に調整した0.100mol/L クエン酸水溶液 20mL

③ 塩化アンモニウム (NH<sub>4</sub>Cl) を用いてpH4.5に調整した0.100mol/L クエン酸水溶液 20mL

以上後の水溶液を、実験手順(2) 検量線の作成と同様に、 $\text{Fe}^{3+}$ を $\text{Fe}^{2+}$ に還元して発色させた。その後、得られた水溶液をpH4.2に調整して、250mLの水溶液を調製した。その後、分光光度計を用いて $\text{Fe}^{3+}$ -フェナントロリン錯体の極大吸収波長である510nmで透過率を測定し、吸光度や溶けだした酸化鉄(III)の質量を算出した。また、水溶液と共にせた鉄サビの表面を観察した。

### (4) 研究2 $\text{Fe}^{3+}$ -クエン酸キレートによる洗浄効果の検討

以下の3つの条件で鉄サビとクエン酸を共存させた。

- ① 0.100mol/L クエン酸水溶液 20mL
- ② 塩化アンモニウムを用いてpH4.5に調整した0.100mol/L クエン酸水溶液 20mL
- ③ アンモニア水を用いてpH4.2に調整した0.100mol/L クエン酸水溶液 20mL

以上後の水溶液をろ過して、溶けなかった鉄サビを分離して、200mLの水溶液を調製した。その後、分光光度計を用いて検量線作成と同様に420nmで透過率を測定し、吸光度や溶けだした $\text{Fe}^{3+}$ -クエン酸キレートの物質量を算出した。また、分離した鉄サビの質量を測定した。

### (5) 研究3 軽金属イオンによる洗浄効果の阻害の検討

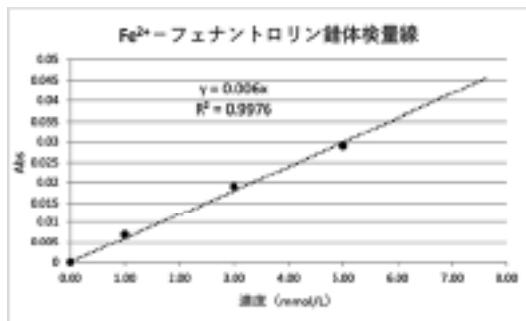
以下の3つの条件で鉄サビとクエン酸を共存させた。

- ① 0.100mol/L クエン酸水溶液
- ② 塩化ナトリウム (NaCl) を1.0mmol 添加した0.100mol/L クエン酸水溶液
- ③ 塩化カルシウム (CaCl<sub>2</sub>) を1.0mmol 添加した0.100mol/L クエン酸水溶液

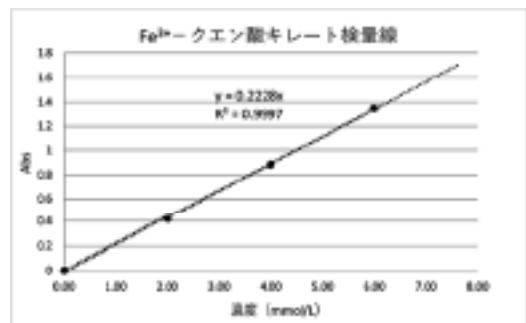
以上後の水溶液をろ過して、溶けなかった鉄サビを分離して、200mLの水溶液を調製した。その後、分光光度計を用いて得られた各水溶液が420nmの光を最も吸収することを確認して透過率を測定し、吸光度や溶けだした $\text{Fe}^{3+}$ -クエン酸キレートの物質量を算出した。分離した鉄サビの質量を測定した。

## 5. 結果

### (1) 吸光線の作成



【グラフ1】 $\text{Fe}^{2+}$ -フェナントロリン錯体検量線

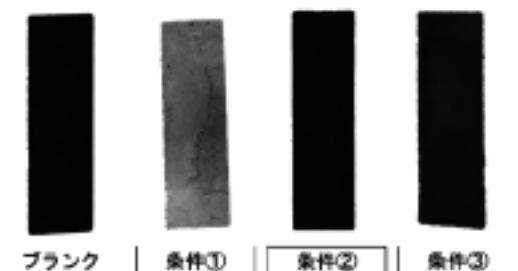


【グラフ2】 $\text{Fe}^{2+}$ -クエン酸キレート検量線

### (2) 研究1

【表1】研究1で測定した透過率の平均値から算出した吸光度・濃度・物質量

	条件①	条件②	条件③
透過率(%)	60	—	49
吸光度	0.222	—	0.210
濃度(mmol/L)	38.2	—	34.4
物質量(mmol)	7.65	—	10.7



【図3】研究1における24時間後の各条件で交番させた鉄サビの表面

- 条件②はブランクよりも透過率が大きくなり各値の算出ができなかった。
- 条件①、条件③ではフェナントロリンで染色させ

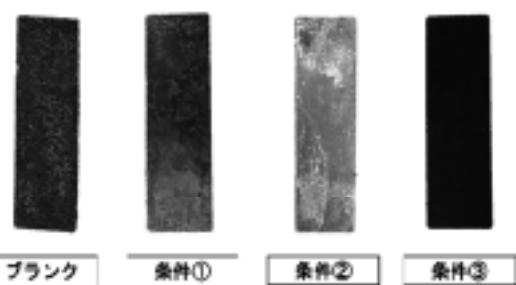
る前から水溶液が黄褐色に変化した。

- どの条件でも水に溶けなかつたサビ由来の物質による濁りが見られ特に条件③に多く見られた。

### (3) 研究2

【表2】研究2で測定した透過率の平均値から算出した吸光度・濃度・物質量

	条件①	条件②	条件③
透過率(%)	14.5	10.8	117.1
吸光度	0.839	0.724	—
濃度(mmol/L)	3.77	3.25	2.334
物質量(mmol)	0.753	0.650	0.468



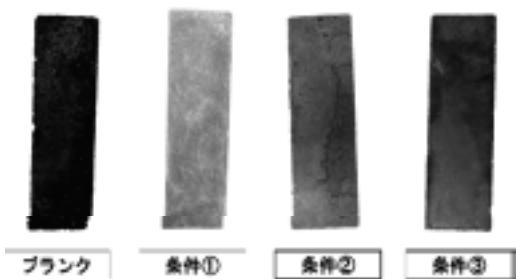
【図4】研究2における24時間後の各条件で交番させた鉄サビの表面

- 条件③はブランクよりも透過率が大きくなり各値の算出ができなかつた。
- 条件②の方が①よりも水溶液の色が濃かつた。
- 表前の鉄サビの染色具合は、条件①と②では大きく変わらなかつた。
- 条件①、②、③、ブランクにおける分離させたサビの質量はそれぞれ 0.023g、0.022g、0.034g、0.016g であった。

### (4) 研究3

【表3】研究3で測定した透過率の平均値から算出した吸光度・濃度・物質量

	条件①	条件②	条件③
透過率(%)	14.5	18.9	30.1
吸光度	0.839	0.724	0.521
濃度(mmol/L)	3.77	3.25	2.334
物質量(mmol)	0.753	0.650	0.468



**【図6】研究3における24時間後の各条件で  
共存させた鉄サビの表面**

- ・Naを1.0mmol添加すると、形成されるクエン酸キントの物質量は0.103mmol減少した。
- ・Ca<sup>2+</sup>を1.0mmol添加すると、形成されるクエン酸キントの物質量は0.085mmol減少した。
- ・表中の鉄サビの落ち具合はどの条件でも大きく変わらなかったが、条件③では若干落しが見られた。
- ・条件①、②、③、ブランクに容ける分離させたサビの質量はそれぞれ0.023g、0.026g、0.026g、0.016gだった。

## 6. 考察

### (1) 研究1

条件③について、透過率が大きくなりてしく定量できなかつた理由として、ブランクよりもpHが大きいためであると考える。

条件①と③を比較すると、pHが小さい条件③の方が、透過率が小さいことから溶けだした鉄サビが多いことが分かる。炭化鉄(III)は塩基性炭化物であることをからも、鉄サビの表面により作用するのは、酸性条件であることが示唆される。

条件①、条件③において水溶液が色づいており、フェナントロリンによる鉄体の色と混ざることで510nmにおいて濃度を正しく測定できないと考える。また、水溶液の滴りも、濃度を正しく決定できなかつた要因であると考える。

### (2) 研究2

透過率が条件①と比較して条件②が小さいことから、pHが小さい条件②の方がクエン酸とキレートを形成した鉄サビが多いことが分かる。また、pHが小さい方が沈没したサビの質量が大きいことが

とも、酸性条件である方が鉄サビの表面に作用することが、研究1と同様に示唆された。

### (3) 研究3

条件①と②を比較すると、カルシウムイオンは鉄のキント生成を大きく影響しないことが分かった。このことから、水溶液中のクエン酸イオンを増やさるためにクエン酸ナトリウム水溶液を鉄サビ落としに使用したい。

条件①と③を比較すると、カルシウムイオンはFe<sup>3+</sup>-クエン酸キレートの形成を阻害していることが分かる。このことより、本研究と同様に鉄サビを落とすとすると清涼効果が期待される可能性がある。また、表面の黒ずみは溶けだした鉄サビが付着したものと考える。

## 7. 結論

表面の鉄サビを効率よく落とすには、溶液を酸性条件にするほど落ちやすくなり、カルシウムイオンが共存すると、Fe<sup>3+</sup>-クエン酸キントの形成を阻害することがわかつた。このことから、キント形成によって鉄サビの洗浄効果を高めるためには、よりクエン酸が溶けやすいクエン酸ナトリウム水溶液を、落とす条件で用いることが効果的である。

## 8. 謝辞

この研究を監督して顶いた上田先生に感謝申し上げます。また、研究環境を整えてくださった科学部化学科にも感謝申し上げます。

## 9. 参考文献

- 1) 駒津 順子、コ母井 紗英、大矢 勝「クエン酸によるカルシウム糞汚れの洗浄に対する消費者情報の実験的検討」一般社団法人日本家政学会誌、2019, Vol. 70, No. 10, Page 643~652
- 2) 佐藤 香枝、今永 幸子、森口 令子「ペルソナル便光度計を用いた鉄イオン及びタンパク質の定量分析」  
[https://www.jst.go.jp/article/jpnstdj/2021/62/9/62-633/...](https://www.jst.go.jp/article/jpnstdj/2021/62/9/62-633/)

# 果物が本来持つビタミンCをできるだけ保ったキウイのドライフルーツの開発

山田 知優 田中 依香 廣瀬 真清 上永 成幸

山口県立徳山高等学校

指導教員 重森 大輔

## アブストラクト

キウイには多くビタミンCが含まれているが、ドライフルーツ化することでビタミンCが失われている。そこで、ドライフルーツにおけるビタミンC量の減少理由と減少を防ぐ方法を研究した。本研究ではドライフルーツの製作過程で前処理と乾燥方法をそれぞれ変化させて実験を行い、乾燥前と乾燥後のビタミンC量を比較した。その結果、前処理では70°Cの土鍋砂浴水で行ったもの、乾燥方法では熱風乾燥で乾燥させたものが最もビタミンC残存量が多くなることが分かった。今後によりビタミンC量の減少を抑制できる前処理・乾燥方法を研究したい。

## 1. 研究目的

近年、人気食として注目されているドライフルーツは果物が本来持つビタミンCを失っている。先行研究では、貯蔵のビタミンC量の減少抑制を防ぐ方法は明らかにされているが、其のビタミンCの消滅については述べられていない。そこで、本研究では、ビタミンCを多く含むキウイに着目して、ドライフルーツのビタミンCの減少理由とビタミンCの減少を防ぐ方法を明らかにする。また、ビタミンCを豊富に含むドライフルーツを作成することで、ビタミンCのサブリメントの代替として、手軽に摂取できるようになるのではないかと考えた。

## 2. 収穫

ビタミンCは水溶性であり、前処理の段階で水に多くのビタミンCが溶けだしていると考えたため、溶質を加えることでビタミンCの溶解度が変化し、ビタミンCが多く残ると予測した。また、ビタミンC量の増減は、溶栓皮と関係があると考えたため、水温の高いものはビタミンCが溶けやすく、残存量が少なくなると想した。さらに、ビタミンCは熱に弱く、乾燥の段階で多くのビタミンCが失われていると

考えたため、真空凍結乾燥、自然乾燥、熱風乾燥、加熱乾燥の順にビタミンCが多く残ると予想した。

## 3. 研究方法

キウイのドライフルーツ以下の方法で作成する。  
①皮をむき、0.5cm幅にカットする。  
②100mLの溶液に1分間浸す前処理を行う  
③乾燥させる。

今回の研究において、キウイのドライフルーツは、キウイの質量が乾燥前の質量の25%以下まで減少したら、乾燥完了とみなした。

また、ビタミンC量の測定は、2倍希釈したキウイの果汁10mLを $3.87 \times 10^{-5}$ mol/Lヨリヌク溶液を用いてコウエ滴定により測定した。

### (1) 研究1 前処理を変化する

- ①キウイの皮をむいた後、個体差を減らすために、複数個のキウイのスライスを混合させ、50g量り取る。
- ②①のキウイのビタミンC量を測定する。



↑図1  
前処理

- ③蒸留水、1%砂糖水、1%食塩水、1%デンブン溶液の4種類の溶液の水温を70°C、15°C、5°Cに変化させた計12種類の溶液を作る  
 ④③で作った溶液を用いて、図1のようすをそれぞれ前処理を行う。  
 ⑤カビの発生を防ぐために、④で前処理を行ったキウイの水分をふき取る。  
 ⑥自然乾燥の方法で乾燥させる。  
 ⑦乾燥後のキウイのビタミンC量を測定し、乾燥前のキウイのビタミンC量と比較する。

## (2) 研究II 乾燥方法を変化する

- ①キウイの皮をむいた後、個体差を減らすために、複数個のキウイのスライスを混合させ、50g入りまる。  
 ②①のキウイのビタミンC量を測定する。  
 ③15°Cの蒸留水を用いて前処理を行う。  
 ④カビの発生を防ぐために、③で前処理を行ったキウイの表面の水分をふき取る。  
 ⑤乾燥方法を以下の順序に変化させ、乾燥される。  
 ⑥-1 600Wの電レンジで余分な水分をふき取りながら加熱する加熱乾燥  
 ⑥-2 ドライヤーの熱風を当てて乾燥させる熱風乾燥  
 ⑥-3 室外にキウイを干し、日光を当てて乾燥させる自然乾燥  
 ⑥-4 真空凍結乾燥機を用いてキウイを凍結し、真空にして水分をとばす真空凍結乾燥



↑図2 热風乾燥



↑図3 真空凍結乾燥機

- ⑧乾燥後のキウイのビタミンC量を測定し、乾燥前のキウイのビタミンC量と乾燥前と比較する。

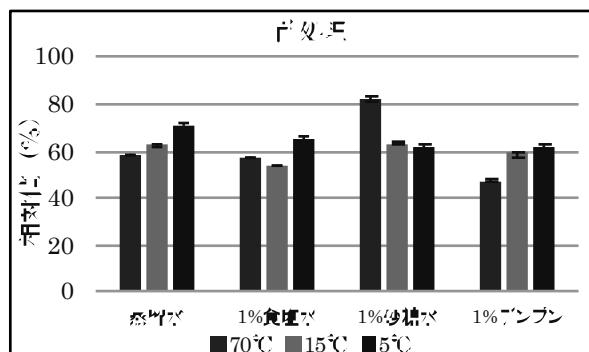
## 4. 結果

### (1) 研究I 前処理を変化する

研究Iにおいて、乾燥の過程は、図4、図5のように自然乾燥で行った。結果は、表1、グラフ1のようになった。

表1 前処理によるビタミンC量の変化

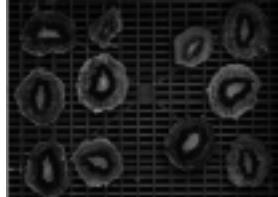
前処理 水温	蒸留水	食塩水	砂糖水	デンブン
15°C	62.3	53.8	53.2	59.1
70°C	58.7	57.3	81.9	47.3
5°C	71.2	64.8	61.9	61.7



グラフ1 前処理によるビタミンC量の変化



↑図4 乾燥前



↑図5 乾燥後

1%砂糖水70°Cが最もビタミンC残存率が多くなった。また、1%デンブン・70°Cが最もビタミンC残存率が少なくなった。食塩を除いて、水温が高いほど、ビタミンC量の差が大きくなかった。砂糖水・70°C以外は、蒸留水に比べてビタミンC残存率を高めず作用がなかった。水温15°C、5°Cの時、デンブンは全て溶けず、溶液が止済した。

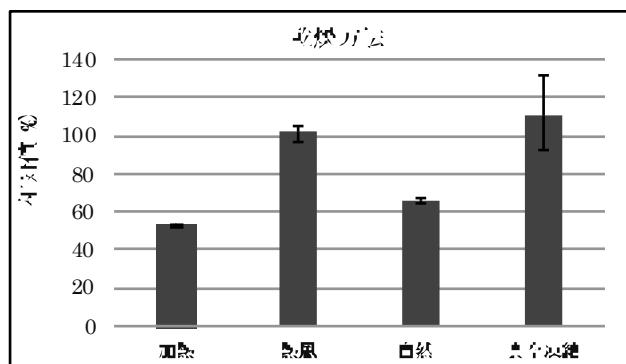
前処理における溶液の違いがドライフルーツの見た目やにおい等に影響を与えておらず、乾燥後のキウイの見た目はどのキウイも同様であった。

## (2) 研究Ⅱ 乾燥方法を変化させる

結果は、表2、グラフ2のようになつた。乾燥後のキウイは、図6、図7、図8、図9のようになつた。

表2 乾燥によるビタミンC量の変化

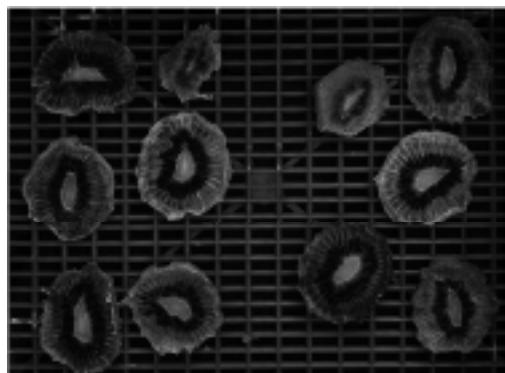
乾燥方法	% 対比(%)
加熱乾燥	52.4
熱風乾燥	102.2
自然乾燥	66.4
真空凍結乾燥	111.2



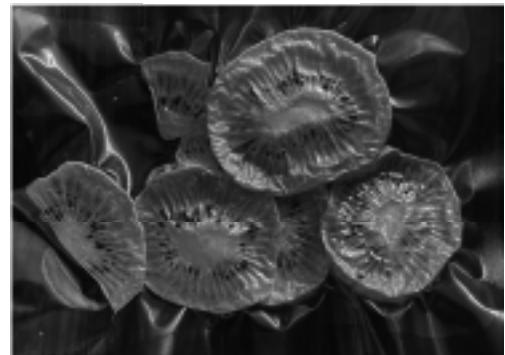
↑図6 加熱乾燥



↑図7 热風乾燥



↑図8 自然乾燥



↑図9 真空凍結乾燥

熱風と真空凍結のビタミンC残存量が多くなつた。しかし、真空凍結では結果のばらつきが大きくみられた。

加熱乾燥は、電子レンジで加熱したため、キウイの表面が少し焦げた(図6)。熱風乾燥は、乾燥前のキウイと見た目で大きな変化はなかつた(図7)。自然乾燥では、水分が抜き、透明になつた(図8)。真空凍結乾燥をしたキウイは乾燥前に比べて乾燥後のほうが、色が薄く、パサパサになつた(図9)。また、真空凍結乾燥したキウイは、乾燥後のビタミンC量が乾燥前と比較して増加したものと減少したものがみられた。

## 5. 考察

### (1) 研究Ⅰ 前処理を変化させる

1%砂糖水で前処理を行つたキウイのビタミンC残存量が多かつたことから、キウイの表面が砂糖の粒で覆いシメントされることでビタミンCの減少を抑制できると考えられる。デンプン溶液で前処理を行つたキウイの乾燥後のビタミンC量が減少したことから、デンプン溶液で前処理を行つたキウイの表面が砂糖の粒で覆いシメントされず、表面が乾燥するため、表面のビタミンCが飛散する原因であると考えられる。

ンC量が大きく減少したことから、デンプンのらせん構造にビタミンCの粒子が終り、溶液中に流れ出すため、ビタミンCが大きく減少すると考えられる。また、前処理における溶液の濃度の差がビタミンC残存量の差と大体同じであったことから、水溶が高いほど、ビタミンCの溶解度が大きくなるため、溶液によるビタミンC残存量の差が大きくなると考えられる。

## (2) 研究Ⅱ 乾燥方法を変化させる

加熱乾燥、自然乾燥でビタミンC量が大きく減少したことから、ビタミンCは紫外線、マイクロ波に弱いと考えられる。比較的、乾燥時間の短い熱風乾燥のビタミンC残存量が、乾燥時間の長い自然乾燥より多かったことから、ビタミンCは酸化性であるため、酸化により減少すると考えられる。真空凍結乾燥において、乾燥後のビタミンC量が乾燥前と比較して増加している傾向があったことから、真空凍結でのビタミンC量の増減には、キウイの細胞壁が関係していると考えられる。

## 6. 結論

キウイをドライフルーツに加工した際にビタミンC量が大きく減少するのは、前処理時に、長時間水に漬け、ビタミンCが前処理を行った溶液に溶け出しているためだと考えられる。

また、ビタミンCは還元型であるため、酸化により減少する。そのため、ビタミンCの減少を抑制するためには、比較的乾燥時間が短い乾燥方法で乾燥することや真空凍結乾燥のような加工前の状態をなるべく失つことが可能な乾燥方法が効果的であると考えられる。

したがって、70°Cの1%砂糖水で前処理を行い、熱風乾燥で乾燥させたものが最もビタミンC量が多くなると考えられる。

## 7. 展望

今回作成したドライフルーツは、市販のキ

ウイと比較して、ビタミンCが減少しているため、よりビタミンC量の減少が抑制できる前処理、乾燥方法の研究をしたい。70°C 1%砂糖水で前処理を行い、熱風で乾燥させたキウイを試食したところ、美味が非常に強く、口に含むといふ意見が多かったため、甘さの多いドライフルーツの作成をしたい。真空凍結乾燥においてビタミンC量が増加する原因は、キウイの細胞壁が破壊され、細胞内のビタミンCが細胞外に放出されたことであると仮説を立てているが、今後、この仮説の検証とビタミンC量が増加する条件の研究をしたい。また、作成したドライフルーツを1週間程度、常温で保存したところ、キウイの表面が赤褐色に変化した。これは、酸化によるものであると推測されるため、キウイの本来の色を長期間保持できるような酸化防止法を研究したい。

## 8. 謝辞

今回、この研究を行うにあたり、アサヒ飲料株式会社様、株式会社リバネス様に多大なご支援をいただきました。定期的なメンタリングで研究のアドバイスをしていただきアサヒ飲料株式会社様、このような機会を提供してくださった株式会社リバネス様には本当に感謝しています。また、実験の準備をしてくださった先生方、ありがとうございました。

## 9. 参考文献

- 高橋徹三、「ビタミンCの各種定量法」、分析化学、1958年、第8号、536ページ～542ページ
- 西村敬子「乾燥キャベツのビタミン変化について」、愛知教育大学研究報、1980年、49ページ～54ページ
- 人羽和子、「貯蔵、販売および加熱調理に伴うジャガイモのビタミンC含量の変化」、日本家政学会誌、1988年、10号、1051～1057ページ
- 北川重志、「ビタミンCに及ぼす紫外線の影響(第一報)」、栄養と食、1967年、第20巻、第5号、68～73ページ

# 自分の声を相手に伝えたい

廣川大輔、中村志心、鶴見一貴、山下知明

吉田県立徳山高等学校

指導教員 三原三希子

## アブストラクト

自分自身の聞こえている声の研究にあたって、気導音と骨伝導音を周波数の大小から区別し、骨伝導が音にもたらす影響の度合についても考察する。完全な理論的とは言えないが、一部人間の感覚を利用して、高校物理の範囲内で現象について、比較・検討を行い、データを整理することで、気導音と骨伝導音の違いを概念的に分離する。さらに、骨伝導を鼓膜の大きさ・幅の要素と終めて扱えることで、骨伝導の及ぼす影響について、内容を深めると可能である。

## 1. 研究目的

自分の声を発音して聞いてみると、普段会声するときに聞いている「自分自身の声」ととの正確に違和感を感じることがある。この原因は骨伝導音と気導音との周波数の差であるが、実際どれくらいの差があるのか、どのような規則があるのかは不明である。本研究はその疑問に焦点を当て、さらにその往來をもとに、気導音から普段聞いている「自分自身の声」を生成できるのではないかという展望をもとに着手した。

## 2. 仮説

普段会声時に聞く自分の声は骨伝導音により、全体の周波数が小さくなっている。また、波の「波の面」から鼓膜の大きさもこれに関係しているのではないかという仮説が立てられた。

## 3. 研究方法

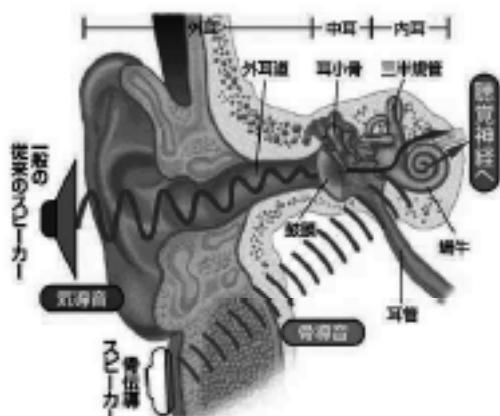
### (1) 事前知識

#### <骨伝導音と気導音>

伝わる音の種類は骨伝導音と気導音との二種類が存在する。通常の外から聞く音が気導音であり、これは空気を媒質として伝わる。一方で、骨伝導音とは鼓膜やなどの骨を一部介质に介するものである。例えば、音を発するときに聞いている「自分自身の声」は空気を媒質として伝わる気導音と骨を媒質として

伝わる骨伝導音が混ざったものである。一方で、「自分の声を発音したものには骨伝導音が含まれておらず、音を構成しているのは気導音のみである。録音した自分の声を聞いてみるとときに違和感が生じるのはそれ故である」とおもった。さらに、骨伝導音のほうが気導音と比較して、周波数が小さくなるということが知られている。

### ●耳の構造



### 骨伝導音と気導音の図

### (2) 予備実験一

- ① メンバー全員の声を骨伝導マイク（ファンとスマートフォンの録音機能）を用いて、それぞれで集音する。
- ② 骨伝導マイク（ファン）で録音した音を骨伝導

音、スマートフォンで録音した音を気導音とそれそれみなし、音声解析アプリを用いて、種について比較する。

### (3) 予備実験二五目



**マネキンにイヤホンを埋め込む様子**

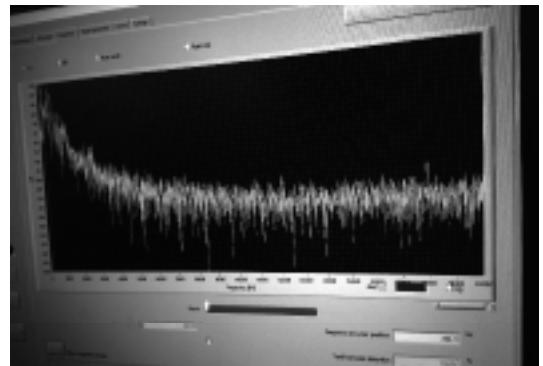
- ① 発泡スチロール製のマネキンにマイクを埋め込み、マネキン自身に音を流して集音する。
- ② 集音した音がどのくらい骨伝導による影響を受けたのかということについて、音声解析アプリを用いて、解析する  
※(3)の予備実験から革むし木が行られない原因はマネキンの材質と骨伝導マイクロフォンの欠陥にあるとして、本実験へと方針を変更した。

### (4) 本実験

- ① マンバ 全員の声について、マイクを用いて、集音する
- ② 音声解析アプリを用いて、集音した気導音のピッチを変更する。被験者は自分ヨオの声の気導音のピッチを調整し、骨伝導音に最も近いピッチを調べる。なお、骨伝導音が音の周波数を小さくするという情報による借りをなくすため、被験者とは別の実験参加者が変更なし、5%変更、3%変更（5%と3%変更についてはそれぞれ加えた場合と引いた場合との「差額」）の計5種類の音カファイルを作成し、被験者はそのうちからランダムな順番で順に聞くという方針を立てた

成し、被験者はそのうちからランダムな順番

で順に聞くという方針を立てた



**実験の様子（フーリエ変換）**

## 4. 結果

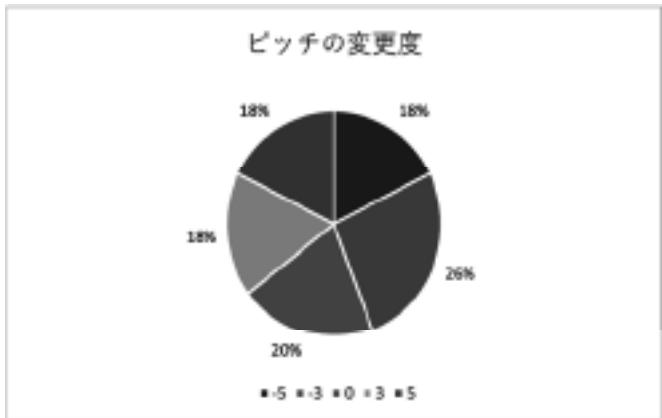
### (1) 予備実験一三目

骨伝導マイクロフォンを用いて集音した音とスマートフォンを用いて集音した音の二種類の音の間に周波数の差は3～5Hzと、ほとんどなかった。さらに、被験者ごとを比較したが、規則性は全く見られなかった。

### (2) 予備実験二三目

音源の音と集音した音の二種類の音の間に周波数の差は5～10Hzと、ほとんどなかった。

### (3) 本実験



**グラフ1（ピッタの変更度について）**

グラフ1からわかるように

- ① ピッチを5%下げる場合 18%
- ② ピッチを3%下げる場合 26%
- ③ ピッチ変更なしの場合 20%

⑤ ピッチを3%上げた場合 18%

⑥ ピッチを6%上げた場合 18%

であった。

全体として、ピッチを上げた場合は44%、変更なしの割合は20%、ピッチを下げた割合は36%をそれぞれ占めた。

## 5. 考察

### (1) 予備実験1, 2

一回目については、「種類の音の周波数の差はほとんどなく、被験者ごとの比較においても規則性がみられなかつたことから、実験結果はほぼ誤差であったといえる。」

二回目についても、「毎日と並びに、一日類の音の差がほんなかつたことから、実験結果はほぼ誤差であったといえる。」

骨伝導マイクロフォン（SONY製）は使用感と実験結果から考へるに、そもそも骨伝導音を集音できているのか信憑性がないと詐称付はられた。念のため、カスタマーサポートセンターに連絡したが、骨伝導かどうかは保証しかねると回答だった。

同様に、マネキンの耳元に貼しても問題があつたと考えられる。骨と頭蓋骨スチールには大きな密着の差があり、マネキンを通じて集音した音は骨伝導音とみなすには条件が不十分であつた。

以上の理由により、「この予備実験では誤差結果が得られないかと推察される。」

### (2) 本実験

我々の予想としては骨伝導の音が含まれると周波数は小さくなると予想していたが、結果からわかるように周波数が大きくなると答えた人も小さくなると答えた人も割合としてそれほど差はなかつた。この結果から骨伝導音と気導音が多少によって周波数が変化しているのではないかと推測した。

## 6. 結論

三段聞いている自分の声と録音した声の類似度

の比較から、平均音が全体の周波数を小さくしているということを推測した。結果的には、データにさほど違ひは見られなかつた。

ここで、実験を通して得られた結果と考察を一度整理する。

### ① 骨伝導音と気導音が混じった声と気導音のみの声の周波数の周波数の大小関係

骨伝導音のほうがもう一方に比べて、周波数が小さくなる、すなわち、骨伝導は音の高さを低くする性質があると考えられるが、二声によつて周波数への影響には個人差がある。

### ② 骨伝導の及ぼす影響の度合い

骨伝導の周波数への影響は頭の大きさ、個人の周波数の平均の違いなどが影響し気導音との波の干涉が起こっているが、ほかの要因も関係している。

## 7. 展望

骨伝導がもたらす影響の度合いについては実験できたが、頭蓋の大きさなどの面はもろろんする時間がありなかつた。仮説の根拠では、声には様々な周波数の波が含まれていることから頭蓋骨に到達した波が頭蓋骨の両端で反射され、波の干涉により、増幅する波と減衰する波とができる、そのうち増幅する波が周波数の小さい波であり、減衰する波が周波数の大きい波となっている。それゆえに、周波数の小さな波、すなわち低い音が強調されることで、骨伝導は音の周波数を全体的に小さくする傾向にあるというように示されていた。そのため、被験者の発する声に含まれる波の周波数と頭蓋の大きさ、骨についてデータをとれば、フーリエ変換を用いた、波の干涉による増幅・減衰する波の波長と算出した頭蓋の幅との間の関係性を明らかにすることができますかもしれない。ただしこの実験に則しては声の発生源を一点に定め難いため、音響物理の数学・物理では研究が困難であると示唆される。

フーリエ変換とは、横軸に周波数、縦軸にアシベラン（音の大きさ）をとったグラフで、周波数ごとの音の大きさを示すものである。

以下に頭蓋と骨伝導の及ぼす影響との関係性につ

いての実現したい実験内容を整理する。

### <追加実験>

- ① 被験者の頭の長さについて、メジャーを用いて測定する。
- ② 被験者の声の気導音を録音する。
- ③ 骨伝導によって音が低くなる原因を声に含まれる波が鼓膜付近で反射端で折り、波の干涉により、そのうち周波数の小さい波が吸収され、周波数の大きな波が減衰することにあると仮定する。
- ④ 音声解析アプリを用いて、②において録音した気導音の周波数を求める。
- ⑤ フーリエ変換を用いて、④で録音した気導音の周波数とデシベルの関係性をグラフに表す。
- ⑥ ③の仮定を示すとき、⑤のグラフの高音部分を減衰させ、低音部分を增幅させることで、実際の頭蓋内で計算されると予想される波の周波数とデシベルの関係性をグラフに表す。
- ⑦ 音声解析アプリを用いて、②において録音した気導音のピッチを⑥のグラフに基づいて調整し、複数の音声ファイルを作成する。ただし、先入観などの条件を極力排除するために、被験者以外の実験参加者が音声ファイルを作成するものとする。
- ⑧ 被験者は⑦で調整されたピッチのうち、脊髄の発声時に近く「自分自身の声に最も近い」と感じるピッチについて調べる。
- ⑨ ⑧で選択した音について、全体の周波数を求める。
- ⑩ ⑨で選択した音の周波数と①にて測定した頭の長さの比について、グラフに点を取る。
- ⑪ 完成したグラフから骨伝導の反応影響について考察する

※⑥における、“普段の発声時に近く「自分自身の声”は耳などにつけて気導音を遮断した状況下での声、すなわち骨伝導音とする。また、声の発生源を一気に求め難く、内容が高校範囲を逸脱することが予想されるため、数学教員の助力が必要であると考えられる。

以上のような追加実験の成功は、完全に理論的というわけではなく、一筋人生の感覚に頼るが、従来の骨伝導に対する概念の解説への大きな一步となるであろうと予測される。

### 8. 謝辞

今回の骨伝導がもたらす声の問題を解いたについての研究を行うにあたって、多くの方に協力していただきました。まず、我々の研究を指導していただいた担当教員の上原先生には、実験のテーマを決めた後から、考察に対するアドバイスをいただきました。同様に、専門大学の教授島村教授には実験の方針について様々なアドバイスをいただきました。教授に頂いた改善案をもとに本実験を行うことができました。その他、教員の方々や正教員の方々からも新しい考え方や視点を把握していただき、誤解や誤解の大きな助けになりました。私たちの研究に協力していただき、ありがとうございました。

### 9. 参考文献

- ・「骨導音の周波数解析」  
日本大学 大学生院 滝澤鉄民、菊弘洋輔、利野裕行  
[https://www.cs.t.u-tokyo.ac.jp/~tae/research/gakujiyu\\_61.pdf](https://www.cs.t.u-tokyo.ac.jp/~tae/research/gakujiyu_61.pdf)
- ・「骨伝導型ピックアップから導出した直接骨導音の音響特性」－音声医学・諸学会－ 石川秀彦、西澤典子、武市紀人、木戸利夫、前田昌紀、上庄誠子、木本清  
[https://www.jstage.jst.go.jp/article/ejic/p/57/3/57\\_294/\\_pdf/-char/ja](https://www.jstage.jst.go.jp/article/ejic/p/57/3/57_294/_pdf/-char/ja)

# 紫外線による紙への影響とその対策

奥原松基 田中大河 美伊穂 長谷川潤

山口県立慈山高等学校

指導教員 村上安奈子

## アブストラクト

我々が日常的に使用している紙というものは、我々が文字を書く媒介として紀元前1世紀ごろから現在に至るまで広く使われている。しかし紙は、日光を長時間当てるると変色してしまうことがあり、変色した紙は紙としての機能を損なってしまう。そこで我々は紙が変色してしまう原理、そしてどのくらいの光を照射すると変色してしまうのか実験によって調べ、紙焼けを防ぐ方法について検討した。ここで紙焼けとは、紙に紫外線を照射して変色することを表す。

## 1. 研究目的

紙焼けとは、紙が紫外線によって変色してしまう現象であり、変色が起こると紙が脆くなる、傷むなど紙に悪影響を及ぼす。

そこで我々は紙焼けを防ぎ、より多くの紙を保存できるようにしたいと思いこの研究に至った。

先行研究では、木村中のリグニンは太陽光に含まれる紫外線を吸収し、ラジカル反応によって低分子化するとある。ラジカル反応はさうに多くの成分の分解をも引き起こす、とも書かれている。

またリグニンは、構造が未だ未解明であり、どのくらいの期間で紙が変色するのかについてほとんど書かれていないかった。

そこで紫外線の照射時間をかけて、紙がどの程度で変色していくか検証し、紙焼けを防ぐ試験の手順と結果について実験した。

## 2. 研究方法

### (1) 実験1

#### <実験準備物>

- ・新聞紙(紙焼けではなく、インク部分ではないところ)
- ・コピー紙(紙焼けではなく、リグニンが少なくなるよう加工されているもの)
- ・紫外線照射機(ハンディーUVランプUV-16)  
波長 365nm
- ・カラーメーター

#### <実験方法>

- ① コピー紙と新聞紙に紫外線照射を5cmの距離で互定して照射する。この時、写真1のように紫外線照射機以外の光を遮断するため、暗室で照射する。
- ② 一定の時間ごとに、実験の直後において、カラーメーターでは写真2のようにカラーハートを計測する。
- ③ ②で得たデータをグラフにまとめる。
- ④ ③で得たデータをカラーユーティリティツールに入力し、得られた値をグラフに書き込む。

写真1



写真2



#### <カラーメーターについて>

カラーメーターとは物体の色を定量化する機械であり、紙の変色を客観的に観察するために使用した。写真2のように数値が示され、L\*, a\*, b\*は色の明るさ、赤さ、青色っぽさを表している。

図3がカラーメーターの表示図である。横軸が赤色、緑軸が緑色を表しており、青軸が上に行くほど赤み、一に行くほど緑みがある。

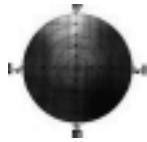


図3

また、緑軸が上に行くほど黄色み、一に行くほど青みがある。

#### <カラーメーター変換ツールについて>

カラーメーター変換ツールとは、カラーメーターによって得られた数値を入力することによって、その数値の色を表すものである。今回数値によるものだけでなく、反応の直後の色を表し視覚的に判断するために利用した。

### (2) 実験Ⅱ

「グニンを減らす加工がされていない紙に物質を付着させ、それをラミネートすることによって、紙洗浄を妨ぐ。

今回、紫外線吸収材として、日焼け止めクリームなどに使われている酸化チタンや酸化亜鉛、それに身近にある塩化ナトリウムや炭酸水素ナトリウムを選んで実験を行った。

#### <実験準備物>

##### ・試薬

酸化チタン(IV)、酸化亜鉛(II)、

塩化ナトリウム、炭酸水素ナトリウム

・わら半紙（「グニンを減らすような加工がされていないもの」）

・ラミネートフィルム

・ラミネートフィルム (UVカット)

・実験台上に紫外線照射機

#### <実験方法>

##### ① 酸化チタン(IV)、酸化亜鉛(II)、塩化ナトリウム、炭酸水素ナトリウムをそれぞれ0.01 mol

測り、蒸留水100mLに入れ、1つの混合物を作る。

##### ② わら半紙を縦10.5cm、横2.7cmに切ったもの

③ を、6つ用意し1～6とする。1と2のわら半紙は、3～6のわら半紙は、(1)で作った混合

物に直すに没す

- ④ わら半紙1を、通常のラミネートフィルムでラミネートし、2を、UVカットのラミネートフィルムでラミネートする。
- ⑤ わら半紙1～6に、紫外線照射機で紫外線を一度均等に当て続け、飛沫の直後でLao印を測定する。この時、黒軸の進行を2方向に走らし、それぞれの場所の値の平均値を求める。

### (3) 実験Ⅲ

実験Ⅲでは、紫外線照射機から出る紫外線とUVカットラミネートフィルムが反射した紫外線強度の違いを調べた。また、酸化亜鉛の濃度を変えて、紙から反射して出る紫外線強度を測定する。

#### <紫外線強度について>

光源から出ているUV(紫外線)の強さのことであり、一定の面積にどれだけの量の紫外線が照射されているのかを示すもの。この単位はW/cm<sup>2</sup>で表される。

#### <実験準備物>

- ・わら半紙 (UVカットラミネートフィルム)
- ・紫外線照射機
- ・ノンジオセンス
- ・液化血清

### 3. 結果

#### (1) 実験Ⅰ

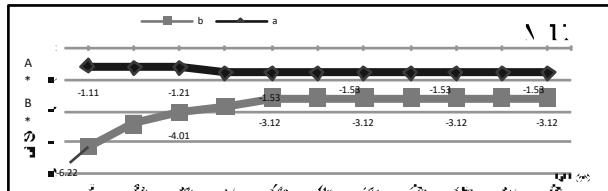


図4

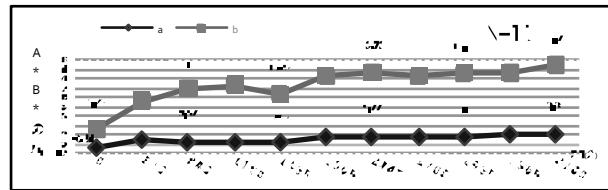


図5

図4がごく一般的紙、図5が新鮮紙について、それぞれの紙の0時の色と160分の色を比較したものである。この図は見るにによって大きく変わるので、今日はグシフにまとめなかった。

グラフからわかるように、銀の変色はリグニンを多く含んだ新鮮紙のはうが大きかった。また、グラフからわかるように、紙の変色はa\*値が一方向に大きくなっていた。

#### (2) 実験Ⅱ

表

	$L^*$	$a^*$	$b^*$
「なし」の状態前	73.67	-0.003	8.876
煮沸後	74.755	1.505	12.425
変化 $\Delta L^*$		1.51	7.05
UVカットラミネートフィルムの状態前	75.51	0.085	-2.565
煮沸後	75.39	-0.325	-8.86
変化 $\Delta L^*$		-0.41	-1.295
酸化チタン(IV)の状態前	75.82	0.07	6.175
煮沸後	74.695	1.335	12.19
変化 $\Delta L^*$		1.328	6.015
酸化亜鉛の状態前	75.495	0.05	6.115
煮沸後	74.765	0.735	10.91
変化 $\Delta L^*$		0.73	4.895
塩化ナトリウムの状態前	74.35	0.15	5.745

	$L^*$	$a^*$	$b^*$
煮沸前			
煮沸後	73.935	1.37	12.03
変化 $\Delta L^*$	1.22	6.285	
炭酸水素ナトリウム	74.8	0.955	5.15
の状態前			
煮沸後	73.915	1.95	12.065
変化 $\Delta L^*$	0.995	3.915	

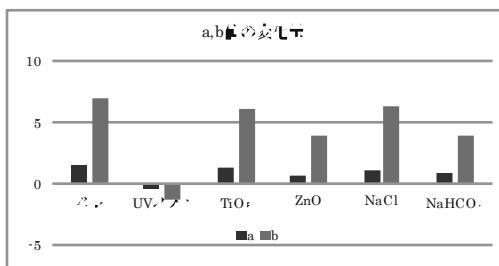


図6

表は、煮沸から1920分後のわら半紙のLab値を、図6は、その変化 $\Delta L^*$ をそれぞれ表している。煮沸後の変化 $\Delta L^*$ を見てみるとグラフのようにUVカットラミネートフィルム、酸化亜鉛、炭酸水素ナトリウム、酸化チタン、塩化ナトリウム、なしの順でLab値の変化 $\Delta L^*$ が小さかった。

#### (3) 実験Ⅲ

### 酸化亜鉛の濃度変化と紫外線強度の関係

N=1515

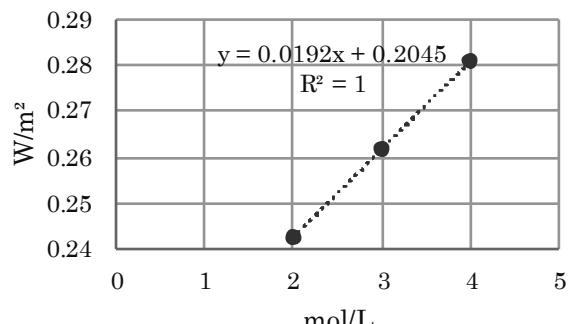


図7

図7からわかるように、酸化亜鉛の濃度が大きくなると、反射する紫外線強度も大きくなることが分かった。

### 4. 考察

### (1) 実験Ⅰ

今回の実験によって先行研究のリグニンによつて、紙は変色してしまうことが示された。また、リグニン含有量が多い紙ほど、変色しやすいことが分かった。

### (2) 実験Ⅱ

変色の変化量の順位を見てみると、「なし」が一番変色していない。このことから、紙とラミネートフィルムの間に物質を入れることによって、変色は抑えられることが分かった。また、酸化亜鉛が変色を抑えることができたのは、次のように考案される。光の散乱状態を表す公式によると、物質の粒子の大きさによって散乱状態は変化し、光の屈折率が高いほど光は散乱されなくなる。酸化亜鉛は光の屈折率が低いため、最も紫外線を防ぐことができたと考えられる。酸化亜鉛よりも屈折率が高い酸化チタンは、炭酸水素ナトリウム、酸化亜鉛よりも紙の変色を防ぐことができなかった。

また、炭酸水素ナトリウムが酸化チタンより、紙の変色を防ぐことができたのは、炭酸水素ナトリウムの吸収スペクトルが大きかったからである。

### (3) 実験Ⅲ

結論から、酸化亜鉛の濃度が大きくなるにしたがって反射する紫外線強度が上がった。このことから、紙に付着させる物質の量が大きくなるほど、紫外線は反射され、紙焼けを防ぐことができると予想される。また、UVカットラミネートフィルムと比較しても、酸化亜鉛 400 mg/L のほうが紫外線をより反射できていた。

## 5. 結論

酸化亜鉛の量を増やすほど紫外線を防ぐことができるが、酸化亜鉛が紙の表面に付着すると白い跡が残り難くしづらく、用法には制約があることも分かった。製造する過程で酸化亜鉛を混ぜ込んだ紙を障害等に利用するなど、用法についても今後考えていくべきだ。変色の原因となるリグニンを減らす実験も行っていきたい。今後は、日光ではなく、人間の索

外線で実験したため、紫外線のほかに紙にどのような影響があるかが分からなかった。次回より実際の状況に合わせた実験を行いたい。紫外線の波長以外にも、温度や湿度などを変えて紙の変色に変化はあるのか調べたい。また、今までできなかつた紙のリグニンを減らす実験も行っていきたい。

## 6. 謝辞

本研究にあたり、多くの方々にご指導、ご鞭撻を賜りました。

村田先生、竹重先生、西久先生をはじめとして、様々な先生方が研究についての助言や実験設備の貸与をしてください、ここまで研究を遂行することができました。心から感謝いたします。

## 7. 参考文献

1. 紙の伝光性 平岡山佳里
2. リグニン 樋 隆司
3. カラーライコード変換ツール  
<https://syneet.jp/color-converter>
4. 防止色見本 伊原電子工業株式会社
5. カラーマッピングツール  
<https://z.zcgs.com/QNMW5c>

## 6. スペクトル

6. SSNMR-SD. DB. AIST. GO. JP SSNMR Top. PHP
7. 紫外線防御材としての酸化亜鉛の機能と開発  
<https://www.soc.co.jp/sys/wp-content/themes/soc/assets/pdf/est-ultraviolet.pdf>

# おそらく速い振動 オレでなきや見逃しちゃうね～液体の粘度との関係～

石塚真人、田中悠人、野村向人、三崎一保、森岡優希

山口県立岩国高等学校

教員 宮谷健志

## アブストラクト

液体の動粘度と液体の表面を伝わる波の速度の関係性を調べた。振動板上に液体をたらし振動させて、その表面にできる波形を撮影し、次に常波ができる振動数を計測した。この振動数と波長を用いて波の速度を算出し、横軸に液体の平方根、縦軸に波の速度を取ってグラフを作った。このことから、波の速度は液体の動粘度の平方根に比例するという結果が得られた。今後の研究では、調べる動粘度、振動数の幅を大きくして、精度を向上させたい。

## 1. 研究目的

鹿児島県立椿山高等学校物理七学科の先行研究「振動板上の水滴の運動に関する研究」で、振動板上の液滴の表面には定常波ができるという報告がある。またこの研究の今後の課題として、「使川する液体の粘性などを変えることで違った結果が出てくることも考えられる」という予測があった。液体の動粘度は分子せん力の大きさに関係があるので、動粘度が大きくなれば、波の速度も速くなるのではないかという予想を立て、このことを確かめるため、先行研究をもとに液体の動粘度を変え、波長を変えずして常波ができる振動数を調べることで、液体を伝わる波の速度と、液体の動粘度の関係を調べることができるのでないかと考えた。

## 2. 研究方法

### (1) 溶液の作成

元糸粉を水に溶かして加熱すると粘性が増加することを利用して、蒸留水に元糸粉と、甘草を容易にするために食紅を溶かした液体を加熱する。この甘草の量を変化させることで、異なる動粘度の溶液を複数作成する。これらの動粘度を、キャノン・ソーンスケ毛細管粘度計を使用して測定した。これは、一定量の液体が一定温度において、内径が均一な毛細管内を恒流状態で重力方向に自然落下するのに要する時間から動粘度を求める方法である。



図1 毛細管粘度計と粘度を測定する様子

図1のように、恒温水槽を用いて試料の温度を40°Cに保ながら計測を行った。計測は1回行い、その平均値を用いて、 $\eta_{40^\circ\text{C}} = \eta_{10^\circ\text{C}} \times \frac{10}{40}$  の式に代入した。なお、液体が10°Cである此時は、この粘度計の粘度係数が40°Cで0.03154.51/s (センチストークス每秒) であるからである。

## (2) 液の観測

実験(1)で生成した溶液を、バイブレーターにより振動させる。バイブレーターの振動部分に台としてアクリル板を固定し、その上にホールスライドガラスを設置して、くぼみの全体に溶液が広がるように溶液の量を調節した。これにより、液滴の端から端までの長さを統一することができる。すべての溶液について、波長を測定することができる。また、半波長の長さを測るために、背景には1mm方眼用紙を設置した(図2)。

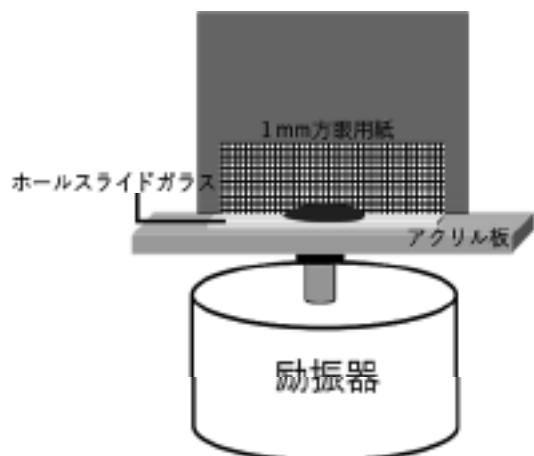


図2 実験装置の図

このバイブルーターに流れる液を、リレーと低周波発信器を組み合わせることによって、任意の周波数で液を励起し、バイブルーターの振動数を自由に変化させられるようにした(図3)。また簡単な回路図を示す(図4)。

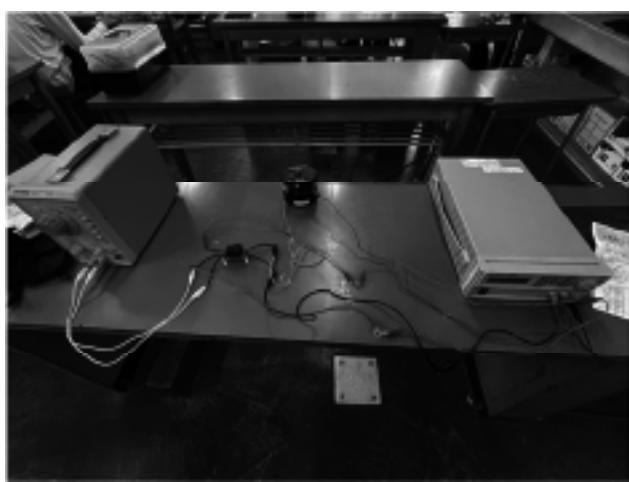


図3 実験の全体写真

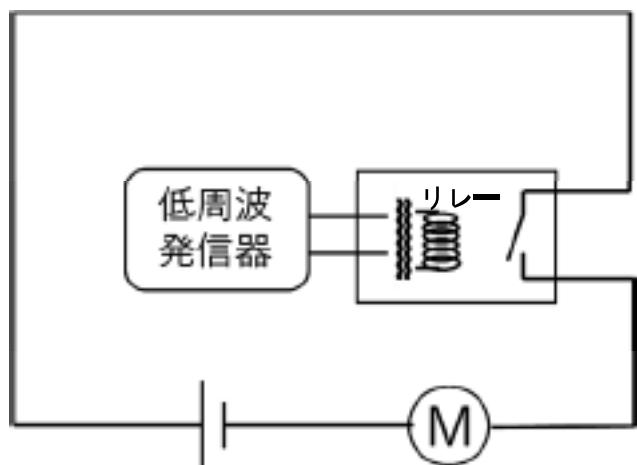


図4 回路図

なお、図3において、リレーとバイブルーターの電源は共通の電源装置を使用している。振動数を、20Hzから50Hzまで1Hzずつ、更に55Hzと60Hzの間隔バターンの振動数について、この溶液の表面にできる波を、スマートフォンのストローモーション撮影機能を利用して動画を撮影し、これをコマ送りにして省略の方法と比較しながら、表面にできる3つの半波長 $\lambda_1/2$ 、 $\lambda_2/2$ 、 $\lambda_3/2$ の長さを記録した(図5)。



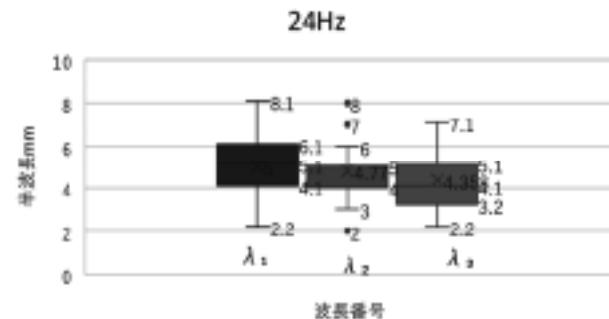
図5 半波長 $\lambda_1/2$ 、 $\lambda_2/2$ 、 $\lambda_3/2$

## 3. 結果

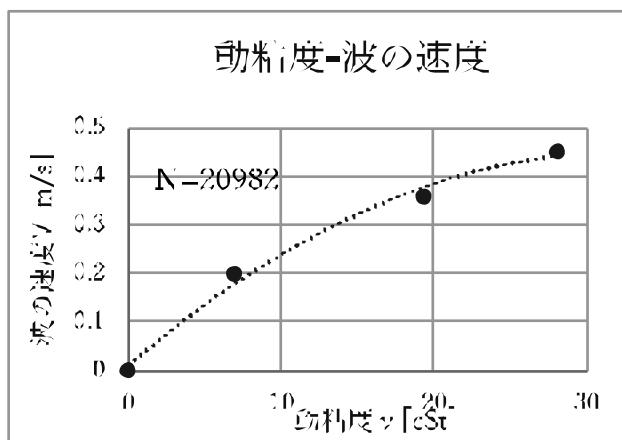
例として、ある溶液について、定常波ができると考えられる振動数での3つの半波長の表及び半波長どうしのばらつきを表す散点図、半波長全体のばらつきを表す箱ひげ図(表1、グラフ1)ようになった。また、動粘度と波の速度の関係についてはグラフ3、グラフ4の結果が得られた。また、グラフ3は横軸に液体の動粘度、縦軸に液体を伝わる波の速度を、グラフ4では横軸に液体の動粘度の平方根、縦軸に液体を伝わる波の速度を取っている。

**表1 滤液1の24Hzにおける3つの半波長**  
この他各溶液についても20Hzから60Hzまで  
同様のデータを取得した

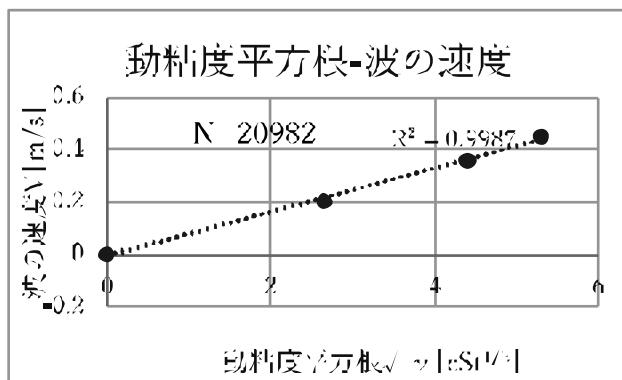
溶液1	周波数	24Hz	
	$\lambda_1/2(\text{mm})$	$\lambda_2/2(\text{mm})$	$\lambda_3/2(\text{mm})$
	5.1	5	5.1
	5.1	5	5.1
	5.1	5	5.1
	6.1	4	5.1
	6.1	4	4.1
	6.1	5	4.1
	7.1	4	4.1
	4.1	5	5.1
	4.1	5	6.1
	6.1	5	4.1
	6.1	5	5.1
	4.1	4	4.1
	4.1	4	5.1
	6.1	4	5.1
	4.1	4	4.1
	5.1	4	4.1
	3.1	5	4.1
	5.1	5	4.1
	5.1	5	5.1
	4.1	5	5.1
	4.1	4	3.2
	5.1	5	4.1
	6.1	3	6.1
	6.1	4	5.1
	6.1	4	4.1
	6.1	4	5.1
	3.2	4	5
	4.1	4	5
	5.1	7	3.2
	5.1	6	4.1
	4.1	4	5.1
	5.1	3	6.1
	6.1	3	6.1
	5.1	4	3.2
	7.1	2	6.1
	6.1	3	6.1
	6.1	3	5.1
	6.1	6	3.2
	4.1	4	4.1
	6.1	5	4.1
	6.1	6	3.2
	4.1	6	3.2
	6.1	6	3.2
	5.1	7	3.2
	7.1	4	4.1
	5.1	4	5.1
	5.1	5	4.1
	5.1	4	6.1
	4.1	5	6.1



グラフ1 各半波長の箱ひげ図



グラフ2 動粘度と波の速度



グラフ3 動粘度の平方根と波の速度

#### 4. 考察

操作(2)で、各溶液のそれぞれの振動数で、半波長 $\lambda_1/2$ 、 $\lambda_2/2$ 、 $\lambda_3/2$ の複数のデータを行なうことができる。1つの振動数につき、得られた3つの半波長の平均値を中心、この3つの値で散石図を作成する。これを他の振動数についても同様に行なう。この散石図に近似曲線を引き、 $R^2$ 値を出して、振動数ごとに比較する。定常波に近いほど、各半波長の長さがそろははずだから、 $R^2$ 値が1に近い振動

数が定常波ができる振動数だといえる。

しかし、平均値だけを比較したのでは、偶然平均値のはらつきが小さくなっているという場合もあるため、 $\alpha$ 値が大きいデータをいくつも選び、それぞれの半波長のデータすべてで箱ひげ図を作成し、 $\alpha/2$ 、 $\alpha+2$ 、 $\alpha+2$ 三体の散らばりを調べる。散らばりが小さいほうが定常波に近いといえる。

このようにして、定常波ができる振動数を波の式、

$$V = \frac{2\pi}{\tau} \sqrt{\mu}$$

に代入し、波の速度を求める。なお、定常波の式の数が3つになるようにしたので、半波長はスライドガラスのくぼみを3等分した長さである。この作業をすべての溶液について行うことで、液体の動粘度と波の伝わる速度のグラフ3を描いた。波の速度は動粘度の平方根に比例すると予測し、横軸に動粘度の平方根を取ってグラフ4を描いた。グラフ3から、液体の動粘度が大きいほど、その液体中を伝わる波の速度が大きいことが分かった。また、グラフ3の3点、グラフ4の3点が正比例の形に近いことと、 $\alpha$ 値が0.9987で1に近いことから、液体を伝わる波の速度は、液体の動粘度の平方根に比例することが推測できる。

このような結果が得られた理由は、液体の表面を伝わる波は、物を伝わる波に近似できるからであり、ここで述べについての波の速度式

$$V = (T \rho)^{1/2}$$

から、液体の表面を伝わる波の速度は、表面張力の平方根に比例するのではないかと予測し、ここで、融点近傍における融解金属の粘性と松散、それと表面張力などの間の関係の論文中にある、表面張力 $\gamma_{\text{m}}$ と速度 $V$ の式

$$\gamma_{\text{m}} / \rho V = 7.0 \times 10^3 (T_m / M)^{1/2}$$

で、 $(T_m / M)^{1/2}$ が它式といえるので、表面張力と速度が比例するといえる。そして動粘度は粘度と密度を用いて

$$\eta = \gamma / \rho$$

とあらわされるので、少歎結果のような関係がみられると考察した。

## 5. 結論

以上より、液体を振動させることで表面に生じる定常波の波長と定常波ができる振動数から、液体の動粘度と波の速度の関係を求めることができた。またその関係は、液体を伝わる波の速度は、その液体の動粘度の平方根に比例すること、液体の表面を伝わる波は物を伝わる波に近似できることが分かった。

しかし、今回の研究で確かめた液体の粘度は3段階であり、丈にその差も小さいため、正確性に欠く。加えて、定常波を探した振動数の幅も小さいため、もっと大きな振動数で定常波ができるいる可能性を排除しきれない。そして、測定した動画の品質が悪かったこと、波を目視で計測したことが、データの精度を著しく低下させている。今後の研究では、調べる粘度、振動数の幅を大きくすること、そして波の計測方法を改めることが課題である。

## 6. 謝辞

この研究は、多人な資金、設備の援助に因れて、この研究に携わってくださった先生方の助力により成立しています。ここに謝辞を申し上げます。

## 7. 参考文献

第5回日本学生科学賞作品集物質構造の研究  
学技術振興機構賞「振動板上での液体の運動に関する研究」滋賀県立農政専門学校物質化学科

融点近傍における淡褐色金属の粘性と松散、半径と表面張力などの間の関係】木原一恵、高木伸男、飯田一義道、深澤学会誌、42巻22号、1973年

# 筋電位を用いたハンズフリーデバイスの開発

柴崎渉人、藤川俊之、堀内康介、宮正丈太郎

山口県立唐戸高等学校

指導教員 天井健志

## アブストラクト

人が筋肉を動かした際に生じる電位である「筋電位」は、握手やハンドスケルなどリハビリやスポーツ・エクササイズ等に用いられ、筋肉の動作をある程度認識することができる。本研究では筋電位の測定の手軽さと扱いやすさに着目し、メガネや自動車のハンドルなどをハンズフリー操作することを目指して研究を行った。また、測定に必要な筋電位測定用の回路・ソフトウェア等も開発した。

## 1. 研究目的

筋電位とは生物の筋糸筋（筋繊維）が収縮活動する際に発生する活動電位である。筋電位を測定し、モーター等にその変化を反映させることにより、ハンズフリーでの作業を可能にすることができることに着目した。また、この技術は身体的な圧迫による不自由を解消することができると言えた。

## 2. 研究方法

### (1) 研究1 「筋電位の简易測定とハンズフリー眼鏡」

筋電位は、人型等の生物が筋肉の収縮活動をする際に生じる電位であり、筋糸筋近傍では30～90mVであるが、体表では数十μV～数mVと約1000分の1に微弱している。これではマイコンボードでの測定が困難なため、アンプ等の中絞り経由で測定する必要がある。

本研究では、はじめにノンタッチ式で販売されている Atchelbee 製増幅回路を使用した。(以下)入力端子に人の体表に貼り付けた電極パッド2枚、出力端子にマイコンボードを接続し、マイコンボードのUSBポートを通してPCで波形を観測した。得測した波形を図2に示す。

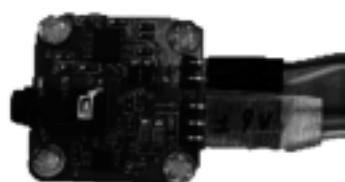


図1 市販眼鏡

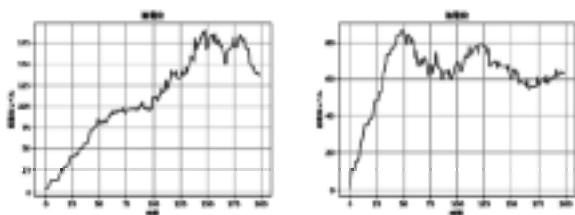


図2 筋電位の波形

筋肉を動かすと、観測した筋電位の波形をもとにレンズが開閉上がる、ハンズフリーメガネを開発した。ハンズフリー眼鏡の概要としては次の通りである：

#### ① 筋電位測定

頭部に一端子をつづり、二端子をつづり付けて、筋電位を取り出す。この際一端子をつづり用いるのは、できるだけノイズを排除する差動増幅を採用したためである。

#### ② 筋電位増幅

増幅回路を用いて、取り出した微弱な筋電位を、筋肉の収縮が常に一定の程度まで増幅する。

#### ③ 演算

筋電位が大きい値を超えるごとにモーターの動作が繰り返されるようにマイコンボード(Arduino)にプログラムを書き込んだ。レンズが開いている状態は135°、閉じている状態は180°として扱う。

#### ④ 作動

眼鏡のレンズから突がっている、左側部分に装着されたサーボモーター(角度を指定して

（可動可能なギヤ・ターナー）を作動させる。

## （ク）研究Ⅱ「筋電位測定環境」

### ①筋電位增幅回路

研究方法：①では、筋電位の增幅に既製の増幅回路を用いた。しかし、帯域や切換率の設定が困難であるため、增幅回路を作成した。自作する回路の仕様を下記の通り定める。

- ①直流水電源で動作する。
- ②増幅率（ゲイン）を調整可能である。
- ③ノイズを正確には除去可能である。

④2箇所の筋電位を同時に測定できる。

筋電位は、負両方の出力を行きが、一般的な電源の電圧は正のみであるため、蓄電池のような直流水源だけでは正の筋電位しか增幅できない。そこで、DC-DCコンバータを用いて負の筋電位を增幅できるようにした（図3下）。また、筋電位は個人差が大きいため、切換率（ゲイン）を可変抵抗によって調整できるようにした（図3上中央）。また、筋電位は微小であり且上のノイズが混じってくるため、特に影響の大きい交流電源からのノイズ（蛍光灯など/60Hz）を除去するため（図3右）も抵抗とセラミックコンデンサを並んで搭載した。增幅には、計数アンプと呼ばれるオペアンプの一端を正印いた。

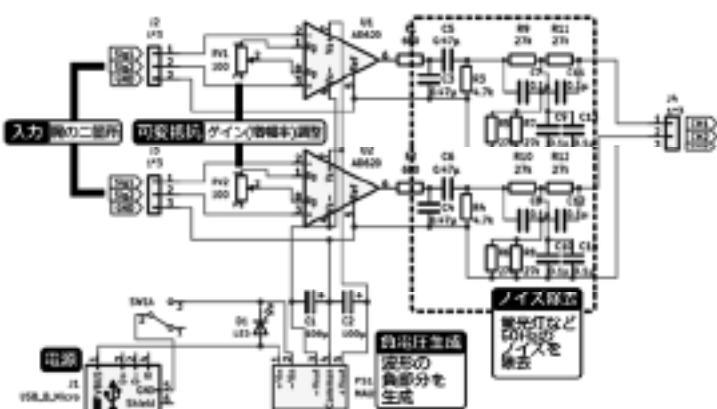


図3 自作増幅回路・回路図

### ②筋電位測定ソフトウェア

次に、筋電位を測定する際、マイコンのIDEに搭載されたプロット機能を使用していた。しかし、波形の記録が困難な点や操作の教習が不

可できない点など、研究において不便な部分があった。これらの問題を解決するため、波形の記録・保存ができる新たなソフトウェアを作成した。

### 筋電位測定ソフトウェア 处理(PCサイド)

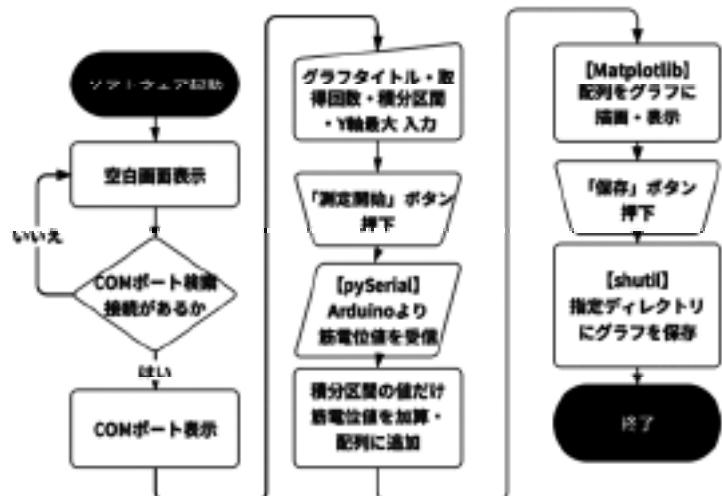


図4 筋電位測定ソフト・フローチャート

図4の手順の流れを行うことで、手筋の筋電位の波形を測定・保存可能にした。また、開発にはPythonを用い、GUIライブラリを併用することで操作が手堅なしを実現した。

## （ク）研究Ⅱ「筋電位制御パギー」

研究Ⅱより筋電位の波形を詳細に確認できため、研究Ⅰのサーボモーターを駆動する機構と共に合わせ、ハンドルを筋電位で操作可能なスマートペギーを作成することとした。既製品の玩具ペギーに改造を施すことで製作した。

製作にあたり、主な改造項目を下記に記す。

- ①ハンドルを切るための機構
- ②走行用モーターのスイッピング機構
- ③筋電位を測定・演算するプログラム

①は読み取った筋電位の値に応じてハンドルの角度を調整する必要があるため、ペグーと半皮の柔軟性を活かして走行用サーボモーターを採用した。これをハンドルシャフトと合具で接続する（図5）。ここでハンドルを電動化した。

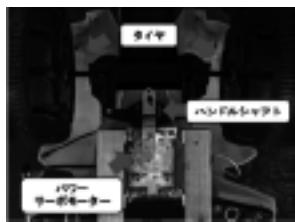


図6 実験バギー改造後背面

②は筋電位が生じた際に車体を前進させる機制である。改造前の車体の正面スノックの端線をトランジスタを通してマイコンボードと接続することで、プログラムから車体を前進させることを可能にした。

③は筋電位を左右の腕で測定した2箇所の筋電位の値を処理し、ハンドルの角度を制御するプログラムである。両腕の筋電位の値で士を減算し、正・負に応じて左右にハンドルを振れるようにした。

### 3. 結果

#### (1) 研究Ⅰ 「筋電位の简易測定とハンズフリー眼鏡」の結果

筋電位のしきい値を超えた際に眼鏡のレンズが上下に作用するハンズフリーアクセサリを作成できた。これを振ると当時のハンズフリーアクセサリが跳ね上がり、緩めると下がった。この研究により、筋電位の値を利用して、サーボモーターが駆動可能なことが分かった。また、筋電位にはしきい値を設けることで、個人差が大きいことも分かった。また、車輪バッテリから増幅回路への信号線が机等に接触すると、ノイズが発生した。



図8 ハンズフリー眼鏡外観

#### (2) 研究Ⅱ 「筋電位測定環境」

##### ①「筋電位増幅回路」の結果

研究Ⅰの増幅回路ではできなかつた増幅率

の可変設定が可能な増幅回路ができた。基板上の半導体抵抗を回転することにより、500～10000倍の範囲の幅で筋電位を增幅可能である。また、オペアンプでの増幅後にジオルターノ路を開いたことで、支流60nAのノイズや接地によるノイズが低減した。これらの回路を2つ並べて製作することで、2箇所の筋電位を同時に測定できた。

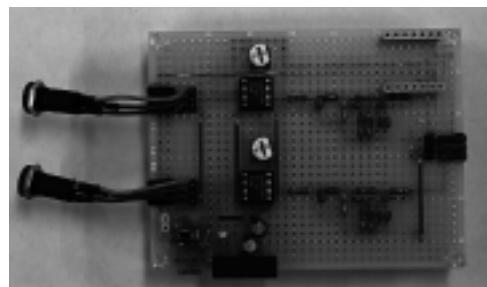


図7 自作增幅回路

##### ② 筋電位測定ソフトウェア」の結果

マイコンボードのTDB搭載シリアルフックタでは不可能であったグラフの波形の表示が可能となった。グラフタイトルや波形表示タスクを任意に指定可能なため、筋電位の比較が容易である。また、従来TDSのシリアルフックタでは波形の縦軸が変化していたが、固定機能を設けることで、グラフ上での直角比較が可能となった。

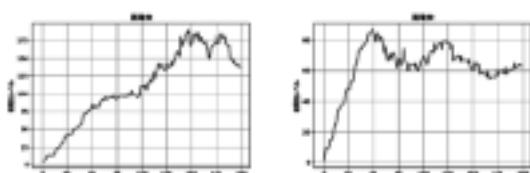


図8 本ソフトウェアで測定した筋電位

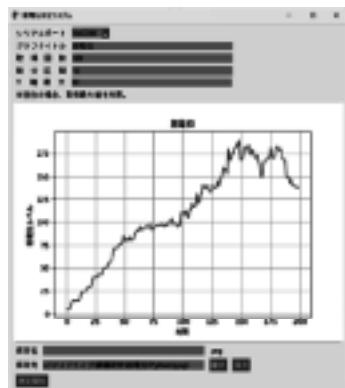


図9 筋電位測定ソフトウェア・GUI

### (3) 研究Ⅲ 「筋電位制御バギー」の結果

筋電位を両腕の2箇所で測定し、左右の筋電位の値を合ることで、パワーコントローラーの角度を調整し、玩具バギーのハンドルを操作できた。また、ハンドルの操作が行われると、玩具バギーが前進する機構を正確に動作した。しかし、連續運転を行うと、スイッチングに伴うトランジスタが発熱して、抵抗が急激に増加することで速度の低下がみられた。



図10 筋電位制御バギー(左) スイッチング回路(右)

## 4. 考察

### (1) 研究Ⅰ 「筋電位の简易測定とハンズフリーリモコン」の考察

しきい値に個人差が大きいことが分かったが、可変抵抗を用いて増幅率を調節することで個人差に対応できると考える。しかし、筋収縮を行うとスムーズにレンズが上下に動いており、速い反応を必要とする車両の運転にも応じできると考えた。

### (2) 研究Ⅱ 「筋電位測定環境」の考察

#### (1) 「筋電位增幅回路」の考察

筋電位を可変的かつ低ノイズでの増幅に成功したが、一時的運動不調やノイズの除去ができていない事象が発生する。これらは、基板上のバーションが狭いことや、印場回路と電極バッドを接続する信号線が細く、絡みやすいことが原因と考えられる。プリント基板によるベタバタ・シヤシ・ソード等引き信号線を用いることが有効な解決方法であると考える。

### (2) 「筋電位測定ソフトウェア」の考察

本研究では、グリフのリアルタイム更新が実現できなかった。特に、測定した波形が觀察できず、測定後にしか確認できないことから、測定のやり直しが多数生じた。グリフのリアルタイム更新を行おうためには、より複雑なプログラムが必要となるため、プログラムの刷新が必要と考える。

### (3) 研究Ⅲ 「筋電位制御バギー」の考察

筋電位のノイズを完全には除去できなかつたため、時折バギーのハンドルが誤動作することがあった。この誤動作を防止するために、マイコンボードで急激な値の変化には反応しないようプログラムする必要がある。具体的には、直前の値からの変化を求め、一定値以上の変化には反応しないプログラム等の対策が必要となる。

また、連續運転した際の発熱による抵抗増加問題は、ダーリントントランジスタの耐熱を最大の2つから減少させることや物理リレーの刃刃があげられる。一方で、現在のトランジスタにヒートシンクとDCファンを設置することも有効であると考える。

## 5. 結論

本研究では、筋電波の波形特性を生かし、眼鏡とバギーの2種類のハンズフリーデバイスを開発できた。今後は、これらのデバイスを多数の人々に使用してもらい、使用感想等を共に改良を施したい。

## 6. 謝辞

本研究を行なうにあたり、皆生方をはじめとするご指導いただきましたすべての方に感謝申し上げます。

## 7. 参考文献

- 「C版の電部品を利用して簡単な筋電計の製作について」牧健志、「本邦医装学会誌」、2019年

## 忍具「些芦聞金」の解説と応用 ～忍具の謎を解き明かし、現代に役立てる～

德才兼备、笑傲鸿儒  
山高水长、翰墨传家  
指导教员 人父健心

## アブストラクト

比世岡会には擦音活動が復活したとあるが、使用方法やメカニズムが不明のようだ。些校の生徒は、「比世音印金」は音を増幅させていないことを判明させ、高音のみを減衰させているのではないかという結論に至った。この研究では高音の回折にくさと発音工具の干涉によるもの消し合いで、「低音」などの音声のみが減衰していることを判明させた。私たちは「比世音印金」に確実に効果があることを確認し、現代のマイクに「比世音印金」の機能を二種に実現できるアダプチメントを実現した。

## 1. 背景

江戸時代以降に活躍した忍者は、その隠密性から、その行動やノウハウ、道具については主に口伝で伝えられてきた。江戸時代の『服部半蔵正成』が著したとされる『忍秘伝』には、忍者の道具、つまり忍具について比較的詳しく記述されており、「三大忍術伝」のひとつに数えられている。

2019年には中島篤氏により「本 番秘伝（刊行会）」として現代語訳され、著者による詳細な解釈が行われたものが出版されたことにより、広く世間が著者について知ることとなった。

さて、「忍忍伝」には、「些音道金(さわとさきがね)」と呼ばれる、忍者が刀音を軽く用いていた道具が記述されている。(四二)

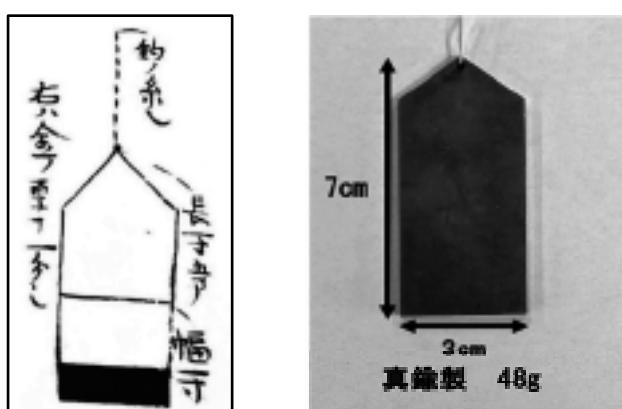


図 1-1「警音聞金」の忍冬伝の図と製作したレプリカ

「忍砂法」によると、素りは其鎧もしくは金襴の金襴一枚であり、大きさは、横およそ4.5cm、横およそ3cmであるとされる。なお、当元、メーテル法は用いられていないかったため、1寸を約3.3cm、30.5mmと計算しているが、当時は正確な其準がなかったことを留意したい。

“现代诗学”

“家に人が入るでも話が出来ない時は、これを掛けて耳の穴にたてなければ聞こえる。人がいるれば音が響いてこの見合文字が倒立するものである。これは筆者には第一とおぼえるほど重宝なる長である。同点は足跡が直す（印から輸入された交易用の名）で作る。これによく響いて手が通徹する。常に表に入れて置くとよい。大体、壁一面を越えて響く。又、時に日本刀（90. 3m）六十四間（109. 1m）も響いて響くものである。”

図 1-2 「高麗伝」における「些音闇金」の記述

さらに、一些音費金についての記述と現代語訳を述べる。(図1-2)

図1-2に示すとおり、**比率資金**を失うと、遠く

の語り声をほつきり聞こえるようになるときれる。些音金が日常業務であったであろうときに、  
「些音金」は確かに“第一の秘訣”であったことが容易に推察される。

しかしながら、戸なる金属板である「些音金」を  
どう耳に届けるのか、たゞ語り声がよく聞こえるか  
といつて使用方法の詳細や物理的なメカニズムが不明である。

これに対して、現代語訳である元へ本稿の著者、川島篤氏は、「些音金」の使用方法とメカニズムを次のように推察した。

### 《川島篤氏の推察》

“金鋲製のかんざしを水平にして、下側につけてい  
る金属性板を挟み、かんざしの下側を壁にあてる。そ  
うすることによって、壁に伝わる音波がかんざしの  
表面に変わり、それがソニと張った金属性板を振動  
させて、そして些音金全体の共振振動となって增幅され、更に伝わると考えられる。壁と天で生じる大  
振波をハ渡は些音金にて振・增幅させて聞こうと  
いうわけである。”

この推察は正しいのだろうか。私たちは科学実験によ  
つて確かめ、詳細を調べてみたいと考えるに至  
った。

### 2. 目的

古文書「本秘訣」によると、著者にとって“第一の  
秘訣”である「些音金（さおとききがね）」に、速  
くの語り声を聞き取りやすくする金属板である。し  
かし先行研究においても、そのメカニズムや使用方  
法は推察の域を出ていない。

そこで、私たちは「些音金」の特徴と特性を  
学実験によって調べ、使用方法の詳細を明らかにす  
ることともに、得られた知見を現代に生かすことを行  
究した。

### 3. 先行研究（昨年度の研究）

山口県立徳山高等学校的先生（久行邦ら2名）は、  
2021年度に忍具「些音金」のプロト型を作成し、  
音を照射することで、些音金の周囲で音がどう  
変化するのかを調べた。その最終的な結果を示す。  
照射する光源は範囲川の振動数に従って強さが均  
一なホワイトノイズを発するホワイトノイズ発生器  
(electretics 製 S3)とした。持込範囲がない場合、  
「些音金」の裏側から1cm、2cm の位置で録音し、測定音の振動数分布を解析した。（図3-1）



図 3-1 実験の様子

この実験結果は図3-2の通りである。

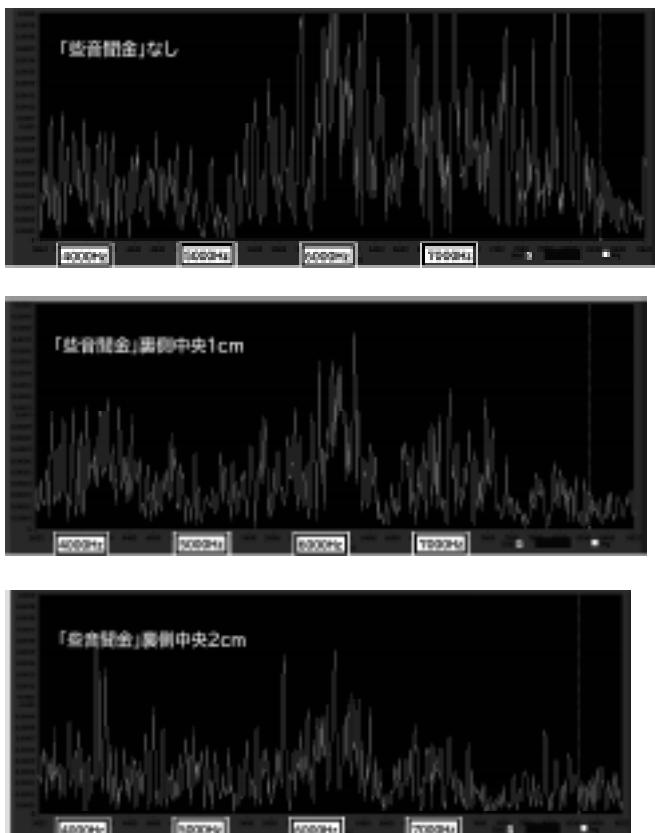


図 3-2 「些音金」周囲の測定音の振動数特性

図3-2によると、「些音門金」の裏側では、概ね5000Hz以下の中音は変化しないことが分かる一方で、5000Hz以上の高音は既に2~8割程度減衰していることが分かる。

この結果は、一般的に高音は直進性が強く、反射にくいため「些音門金」の裏側に高音がありにくいかと考えられる。

さらに、図3-2からは、1回2回目からの位置によっても高音部の減衰の度合が変化していることが分かる。場所毎に振幅が変化する要因として、声の「歩み」が考えられる。「歩み」はこの実験結果から、「些音門金」の直進で反射した声が、裏側で干涉して「歩み」を形成しているのではないかという仮説を立てて、研究を終了した。

#### 4. 実験方法（以下、今年度の研究）

##### （1）研究Ⅰ 「些音門金」裏側の音圧分布

前回研究により、「些音門金」の裏側で「歩み」が起きている可能性が示唆された。そこで、「些音門金」の裏側で観測される音がどのような分布になるのかを調べた。

- ① 「些音門金」の裏にマイクを置く。
- ② 11000Hzの音を「些音門金」に当すし、10cm角の方眼用紙による場所ごとの振幅の大きさを測定する。
- ③ 7000Hz, 3000Hzも同様にして測定する。

##### （2）研究Ⅱ 「些音門金」による話し声の聞き取りやすさの測定

研究Ⅰによって、「些音門金」の裏側では、音のうち消しあいの「歩み」が顕著に起きていることが分かった。

そして先行研究と併せて、「些音門金」と、回折と干渉の2つの効果によって、高音を低減し、話し声の領域である低音を聞き取りやすくしていることが判明した。つまり器具「些音門金」は高音をノイズキャンセ

ルする道具であることが判明した。

では、「些音門金」は、低音領域である話し声をどれだけ聞きやすくなるのか、振動数解析から定量的に計測した。

- ① ボロイントライスを照射する。
- ② 話し声（シグナル）を20~1000Hzの範囲、騒音に不必要的音（ノイズ）をそれ以上の振動数の範囲と定義する。
- ③ S/N（シグナル/ノイズ）比を以下の式で求めること。

$$S/N = \frac{\Sigma 20\sim1000Hzの音}{\Sigma 1000\sim22050Hzのノイズ}$$

なお、録音形式はサンプルングレート44.1kHzのデジタルPCMである。そのため、最高の取扱音域が22.05kHzとなっている。これは「取扱音域」とは一致する。

##### （3）研究Ⅲ 「些音門金」の原理を活用し、既存のマイクに装着して話し声を聞き取りやすくする器具製作

研究Ⅰ、Ⅱによって、「些音門金」は音の回折と共にによって高音を打ち消すノイズキャンセリングの道具であることが分かり、「些音門金」を用いることで、話し声をより聞き取りやすいする効果があることが分かった。

しかもその方法は、1mmの幅をもつ金属板の先で音を聞くという非常に簡易な方法であることを証明した。

そこで、「この発見を私たちには現代の生活に役立てようと考えた。現存のマイクに金属板を取り付けるだけで、話し声を聞き取りやすいするマイクに変えることができるのではないかと考えた。

- その方法は以下の通りである。
- ① 3Dプリンターを用いて、既存のマイクにステンレス板を固定する器具を作成する。
  - ② 研究Ⅲと同じ方法でS/N比を測定し、性能を評価

する

## 5. 研究結果

### (1) 研究 I 「些音聞企」裏側の音量分布の結果

実験の様子は図 5-1 のとおりである。ホワイトノイズの音を照射したとき、「些音聞企」の裏側における音量分布は、図 5-2 から図 5-4 となつた。ヒートマップの割合は、元の音の振幅を 100% とした場合の相対数値であり。赤へ示す箇所であればあるほど音が大きく、青色であればあるほど音が小さいことを示す。



図 5-1 研究 I の実験の様子

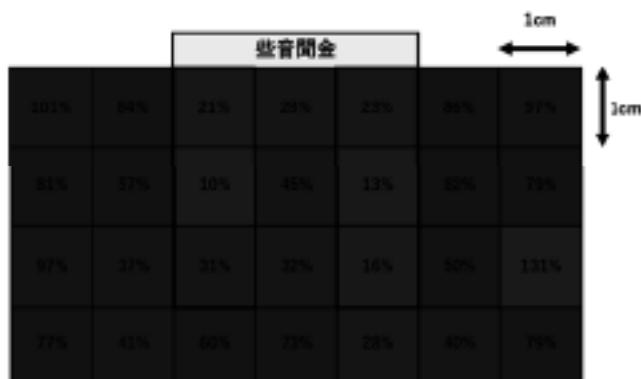


図 5-2 11000Hz のヒートマップ

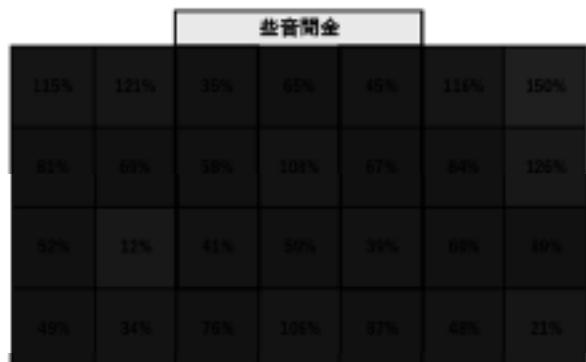


図 5-3 7000Hz のヒートマップ

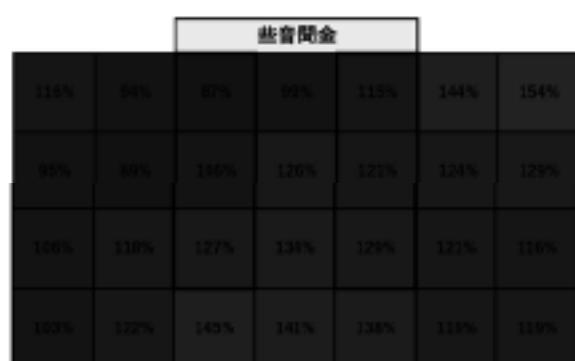


図 5-4 3000Hz のヒートマップ

### (2) 研究 II 「些音聞企」による話し声の聞き取りやすさの測定の結果

実験の様子は図 5-5 のとおりである。測定音の振幅分布および S/N 比の結果は次の通りとなつた。



図 5-5 研究 II における実験の様子

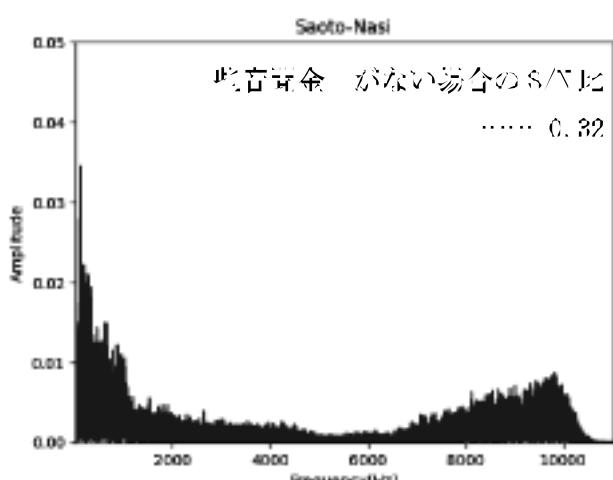


図 5-6 「些音聞企」なし（照射したホワイトノイズ）

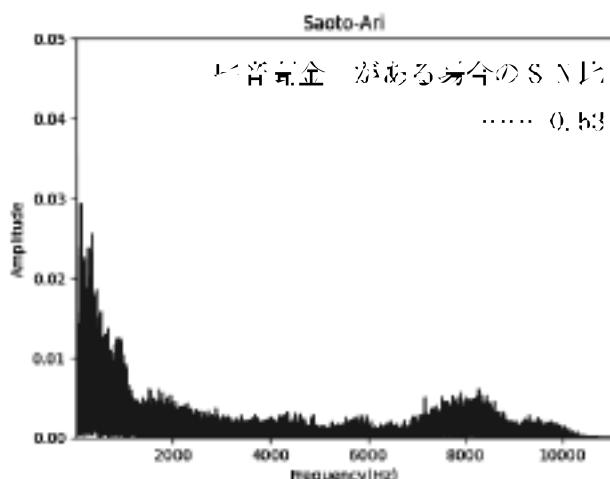


図 5-7 「些音聞金」あり

「些音聞金」がない場合のS/N比 ..... 1.7 [倍]

(3) 研究Ⅱ「些音聞金」の原理を活用し、既存のマイクに装着して話し戸を開き取りやすくする器具  
製作の結果

3Dプリンタで製作した器具と既存のマイクに装着した様子を図 5-8, 5-9 に示す。また、測定した音の周波数特性は図 5-10, 5-11 となった。

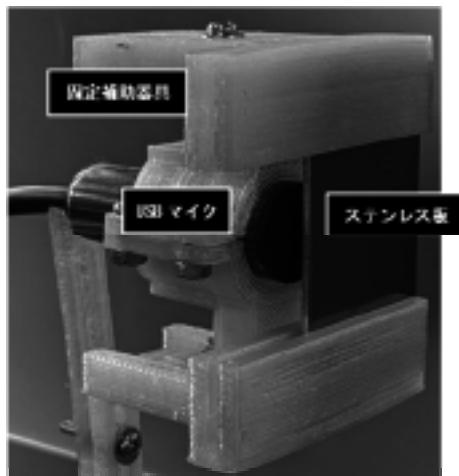


図 5-8 既存の USB マイクに装着した様子

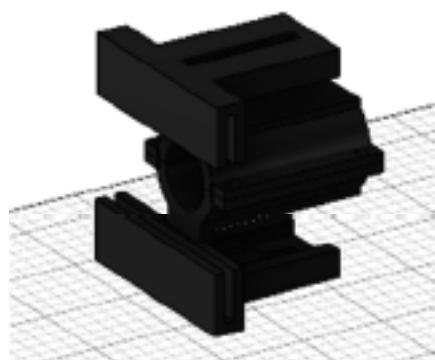


図 5-9 3D プリンターで製作した器具

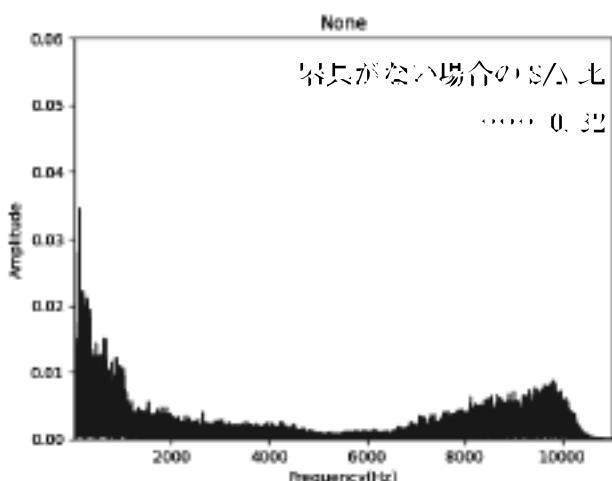


図 5-10 器具を装着していない場合の周波数分布

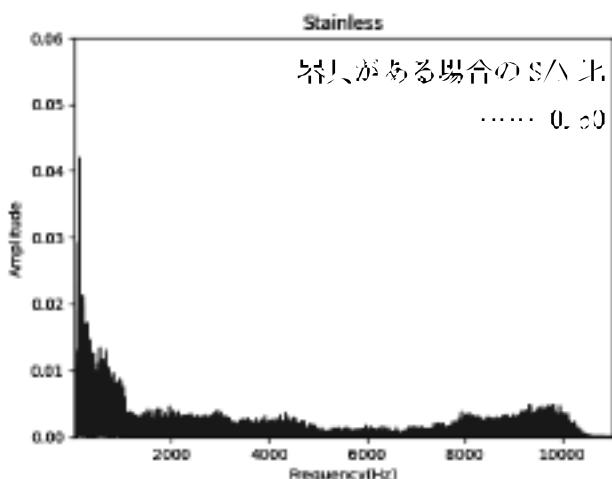


図 5-11 器具を装着した場合の周波数分布

「些音聞金」装着した場合のS/N比 ..... 1.6 [倍]  
「些音聞金」がない場合のS/N比

## 6. 考察

### (1) 研究Ⅰ「些音聞金」裏側の音量分布の考察

図5-2～5-4より、低音であれば「些音聞金」の裏側でも音は減衰せず、高音であればあるほど「些音聞金」の裏側で音が減衰する。これは、先行研究でも同じ傾向がみられたが、高音ほど打ち消しにくいという性質に起因していると考えられる。

同じく、図5-2～5-4より、どの振動数も「些音聞金」の端と比べ、中央付近の音の振幅が大きくなる。これは、「干涉によるものと考えられ、「些音聞金」の両端で回折した音波の波が、裏側中央では振動数に關係なく干涉によって強め合っていると考えられる。

しかし、図5-2および図5-3にみられるように音量においては「些音聞金」の両端で大きく減衰している様子が測定された。

実験結果より、音の干涉による打ち消し合いが起きているのではないかと考え、シミュレーションを行ってみた。シミュレーションは、棒の下端を可聴範囲の波源とし、打ち消し合いの条件で打ち消し合う音の振動数を求める。

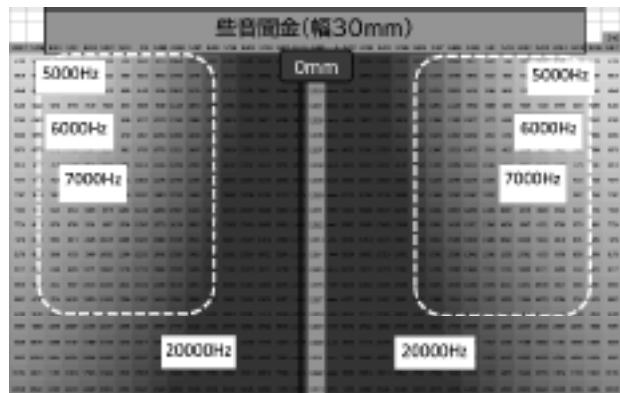
シミュレーションは次の式を用いて行った。

$$f = \frac{170}{\sqrt{(x + 0.0015)^2 + y^2} - \sqrt{(x - 0.0015)^2 + y^2}}$$

(x, yは「些音聞金」の矢を始点とした座標)

この式は、波の基本式  $f = \frac{v}{\lambda}$  及び、一歩条件の公式  $|S_1 P - S_2 P| = m\lambda - \frac{\lambda}{2}$  ( $m: 0, 1, 2 \dots$ )から導けるが、この中では割愛する。

結果は、図6-1のとおりである。



**図 6-1 シミュレーション結果  
「些音聞金」の裏側における打ち消し合う音の振動数分布**

このシミュレーションにより、「些音聞金」の両端では、5000Hz以上の高音が打ち消しあうことと、「些音聞金」の裏側では、5000Hz以下の低音は、減衰しないことが分かった。つまり、このシミュレーション結果は、研究Ⅰとはば一致していることを示している。

以上より、特に「些音聞金」裏側の両端においては、5000Hz以上の高音に対して、音量が打ち消しにくいことに加えて、干涉による打ち消し合いが大きく、大きく減衰することが明らかとなった。

つまり、棒「些音聞金」は、音量のノイズを打ち消すノイズキャンセリングの機能があり、相対的に低音である遮蔽力を弱めやすくなる道具であることが判明した。

ここで、シミュレーションで用いた式から分かるように、「些音聞金」の幅を3cmから大きくなれば、もっと低音を打ち消すことができる。だが「些音聞金」の幅を3cmにした理由は、5000Hz以上の高音ノイズを消したかったからに違いないと考えた。

この答えは、9月に学校附近の田のあぜ道で音を測定したときに偶然得られた。その音の振動数スペクトルを図6-2に示す。

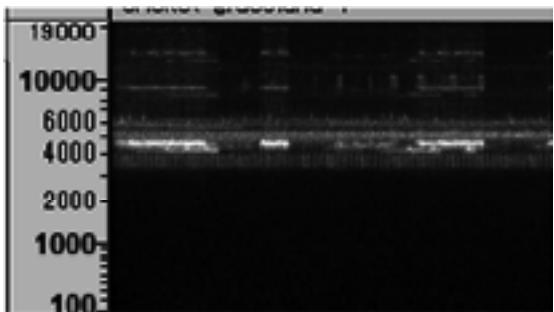


図 6-2 曰で測定した音の振動数スペクトラム

人の話す戸が一切ない川で測定したため、図 6-2 はにおける環境音といえる。山の音がけたたましく鳴り響き、5000Hz に大きなビックがあることが分かる。この声はスズムシである。

秋の夜、忍者が人の戸を盗み聞きするには、このスズムシの鳴き声は担当が悪かったに違いない。忍具「些音聞金」はこうした高音の環境音を低減するノイズキャンセリングの道具であることが推察された。

#### (2) 研究Ⅱ 「些音聞金」による話す声の聞き取りやすさの測定の結果

図 5-6, 5-7 より、「些音聞金」を通して音を聞くことで、S/N 比がおよそ 1.7 倍に増加した。つまり 1.7 倍話す声が聞きやすくなることが分かった。これは、図 5-6, 5-7 の振動数特性から、高音領域が減衰していることが、大きく影響していると考えられる。

#### (3) 研究Ⅲ 「些音聞金」の原理を活用し、既存のマイクに装着して話す声を聞き取りやすくする器具製作の結果

図 5-10, 5-11 より、3D プリンタを用いて筐体をつくり、ステンレス板を既存のマイクに装着することで、S/N 比がおよそ 1.6 倍に増加した。つまり 1.6 倍話す声が聞きやすくなることが分かった。これに、図 5-10, 5-11 の振動数特性から、高音領域が減衰していることが、大きく影響していると考えられる。

つまり、忍具「些音聞金」で得られた知見を活用することで、既存のマイクに高音のノイズキャンセ

ル機能を簡単に追加することができた。

## 7. 結果

本研究により、忍者が鳴き声に使っていた忍具「些音聞金」(さおときがね)について、次のことが明らかになった。

### (1) 「些音聞金」の物理特性について

- ① 忍者にあつた音の共振による減衰ではなく、口元と三涉によって概ね 5000Hz 以上の高音を減衰する機能を有する。
- ② 特に「些音聞金」裏側の両端においては、5000Hz 以上の高音に対して、高音が回折しにくくことによって、三涉による打ち消しあいが大きく、苦しく減衰する。
- ③ 5000Hz 以上の環境音として、次に鳴り響くスズムシの鳴き声などがあり、忍具はこれらの環境音を低減する道具であると推察される。
- ④ 高音領域の減衰により、低音領域が聞き取りやすくなり、S/N 比において、その係数は 1.7 倍になる。

以上より、「些音聞金」は、スズムシなどの高音の環境音を打ち消すノイズキャンセリングの機能があり、相対的に低音である話す声を聞きやすくなる道具であることが判明した。

### (2) 忍者による「些音聞金」の使い方について

「些音聞金」両端の付近の領域においては、5000Hz 以上の高音に対して、高音が回折しにくくことによって、三涉による打ち消しあいが大きく、苦しく高音が漏洩する。

つまり、「些音聞金」のノイズキャンセリング機能を有効に使うには、両端の狭い領域に耳の穴を開設する必要がある。

図 1-2 にあるとおり、忍者伝に曰くに掲げてあることから、忍者は未だ「些音聞金」を正る両端を耳の穴に重なる程度の場所に開設して使用していた様子が推察される。(図 7-1)



図 7-1 患者の「些音聞金」の使用想像図

### (3) 現代における「些音聞金」の活用

特に私が准田によって、3Dプリンタを用いて萬代橋つくり、スキンシース板を既存のマイクに装着することで、S/N比がおよそ1.6倍に増加した。つまり、本アーティcleで得られた器具「些音聞金」の知見をもとに既存のマイクの性能を簡単にアップすることができた。

今後は、図7-2のようなマルチアレイマイクを開発したい。これは、「些音聞金」の端で聲音が大きく減衰する特性を活かし、板の端にマイクを複数設置した振幅である。これにより、山氣的な方法を用いなくても、よりきれいに話し声を聞き取れるマイクを実現できるのではないかと考えている。



図 7-2 今後開発したいマルチアレイマイク

## 8. 終とめ

私たちは「些音聞金」の持つ物理特性を科学実験によつて調べた。その結果、「些音聞金」は、裏側で干渉・干涉によって高音領域を打ち消す機能を持つことが分かった。つまり、「些音聞金」は高音

のノイズを消し、低音の話し声を聞きやすくなる道具であることが明らかになった。

また、その使用方法は、「些音聞金」の端に口を近づけて使用されていたことが察された。

さらに、「些音聞金」の知見を活用することで、現代の既存のマイクに手軽に、話し声を聞きやすくなる機能を追加できることが示された。

## 9. 謝辞

この研究を実験のアドバイスや研究の方向性について山談に乗っていただいた、科学部顧問の末谷健志先生をはじめとする本校の先生方、そしてSSII生徒研究発表会など各種大会でお世話になつた教授や先生方にこの場を借りて感謝を述べさせていただきます。

また、「些音聞金」の作りを始めるに当たって心より感謝である。「些音聞金」のレプリカは、周辯にて所有する十村次工房より無償で提供をいただきました。本当にありがとうございました。

## 10.引用文献

「京本一誠秘伝」中島篤氏著 ISBN 973-4-336-06373-1 国書刊行会 NL 789. 8

# A1 Cat door の開発

志久アキ、石田政彦、松永有哉、桑原弘汰  
山口県立恋山高等学校  
指導教員 大谷健一

## アブストラクト

これまでのキャットドアは猫だけでなく他の動物も通れてしまうので、猫にとって不安が残っていた。そこで、AIによる顔認識を利用して家の猫だけを通すようキャットドアを開発した。家の猫が通ろうとするときに、助けて貰うが好き、他の猫や他の動物が通ろうとしてもドアは開かない様にした。これにより、以前よりも猫にとっての安全で自由な生活を実現した。

## 1. 研究目的

猫にとって安全で自由な生活を実現するために家の猫専用のキャットドアを開発すること。

## 2. 研究方法

研究目的を達成するため以下を開発する。

### A) AIの判定を受けて自動で開閉するシステムの構築(メモ)

このシステムは以下の流れで動作するよう構築する。

- ① webカメラで猫を映す。
- ② PCのAIで食い猫かどうかを判定する。
- ③ 食い猫の判定であればマイコンにデータの指示を送る。
- ④ マイコンで扉を開ける。

### B) 猫に背骨線を認識するAIの構築

一般にAIを構築するには、機械学習用の大元のデータが必要で、AIの精度を大きく左右する。そこで以下のデータを用いて精度を比較する。

- ・ データ1 インターネットで公開されている大量画像(Kaggle)を用いてAIを構築する。(図2)  
本研究では猫、犬、ゴミ(段ボール等)、他のデータセットをAIの学習に用いた
- ・ データ2 データ1に猫の3Dモデルを追加してAIを構築する。(メモ)  
狼に製作した猫の3Dモデルを様々な方向から撮った写真を加え、AIを学習する



図1 実際の様子

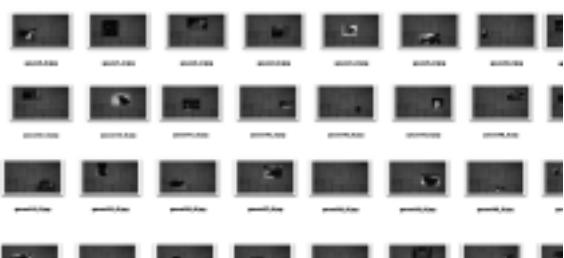


図2 インターネットに公開されている猫の大量画像



図3 学習に用いた猫の3Dモデルの一例

## 3. 開発の流れ

AIに学習で用いていない画像を見せ、それがどれだけ正確に判定されるかを確かめる。本来は本物の猫をカメラで読み取りAIに見せるのが望ましいが、猫を学校に連れ出すことはできなかったため背景を透過された猫の画像や、その仙人などの画像をAIに見せ、精度を測定した。

### A) 写真を合成し、重複しするプログラム

AI cat doorは据え置きの機械であるため、カメラに映る背景はほとんど変わらない。そのため、猫や犬のデータを一枚の背景と合成することで現実に近づくと考えた。

図4 は背景画像と猫や犬のデータを合成し、重複しするプログラムの一例である。このプログラムでは以下を行う。

- ① 背景の上に猫や犬のデータをランダムな位置に貼り付ける
- ② その画像にモザイクやノイズ、コントラストの変化をつけ、それぞれ保存する

このプログラムにより、現実に近いデータを作り出すだけでなく、データ量を一回に貯めることができます。

### ④ シリアル通信

AI cat deer が python で作成した A の結果を受け、Arduino でドアを開閉するため、python と Arduino を繋げる必要があります。本研究では繋げる方法としてシリアル通信を用いた。

図 6、7 は python と Arduino を繋げるプログラムとサーボモーターを動かすプログラムの一部である。このプログラムでは以下を行なう。

○ AI の予測結果をもとに、Arduino が開いたり閉じたり、高い猫でないなら 1 を送信する

○ 送られた情報をもとにサーボモーターで扉を開閉する

### ⑤ 3D モデルの作成

3D モデルは 3D モデル制作ソフトである blender を用いた。

実際に作成した猫の 3D モデルが図 8 である。AI がより多様な猫に対応できるよう、刍だけでなく体格等も少し変化をさせながら作成した。

```

10  def make3D("dataset", "name"):
11      os.makedirs("dataset/" + name)
12      os.makedirs("dataset/" + name)
13      for a in range(photomax):
14          img = cv2.imread("./dataset/" + name + "/image" + str(a) + ".jpg")
15          img = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
16          for b in range(photomax):
17              img2 = copy.copy(img)
18              x = random.randrange(50, 500)
19              img2[x:x+dechight, 0:y+deewidth, 0:y+deewidth] = img[0:y+deewidth, 0:y+deewidth]
20              height, width = img2.shape[1], 0:y+deewidth
21              height_d, width_d = img2.shape[1]
22              b = height_d - height
23              w = width_d - width
24
25              dx = random.randrange(0, 10)
26              dy = random.randrange(0, 10)
27
28              height_d, width_d = img2.shape[1]
29              img2[x+dx:height_d+dy, 0:y+deewidth+dx] = img[0:y+deewidth, 0:y+deewidth]
30              cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(a) + str(b) + ".jpg", img2)
31              writer(img2, name, a, b, "dataset")
32
33  def place_star(name, photomax, for_max):
34      os.makedirs("dataset/" + name)
35      os.makedirs("dataset/" + name)
36      for a in range(photomax):
37          img = cv2.imread("./dataset/" + name + "/image" + str(a) + ".jpg")
38          img = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
39          for b in range(photomax):
40              img2 = copy.copy(img)
41              x = random.randrange(50, 500)
42              img2[x:x+dechight, 0:y+deewidth, 0:y+deewidth] = img[0:y+deewidth, 0:y+deewidth]
43              height, width = img2.shape[1], 0:y+deewidth
44              height_d, width_d = img2.shape[1]
45              b = height_d - height
46              w = width_d - width
47
48              dx = random.randrange(0, 10)
49              dy = random.randrange(0, 10)
50
51              height_d, width_d = img2.shape[1]
52              img2[x+dx:height_d+dy, 0:y+deewidth+dx] = img[0:y+deewidth, 0:y+deewidth]
53              cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(a) + str(b) + ".jpg", img2)
54              writer(img2, name, a, b, "dataset")
55
56  def place_star_star(name):
57      os.makedirs("dataset/" + name)
58      os.makedirs("dataset/" + name)
59      for a in range(photomax):
60          img = cv2.imread("./dataset/" + name + "/image" + str(a) + ".jpg")
61          cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(a) + ".jpg", img)
62          writer(img, name, a, "dataset")
63

```

図 4 開発と合成するプログラム

```

6  def writer(img, name, photomax, for_max, after):
7      rows,cols,dims = img.shape
8      rows = 8
9      cols = 10
10     gray = np.zeros(rows*cols, dtype=np.uint8)
11     gray[0:rows,0:cols] = img[0:rows,0:cols]
12     gray[0:rows,cols:cols+10] = gray[0:rows,cols]
13     gray[rows:rows+10,0:cols] = gray[rows,0:cols]
14     gray[rows:rows+10,cols:cols+10] = gray[rows,cols]
15     cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", gray)
16     photomax = 8,9
17     after = 8,9,10
18     after = img[0:rows,0:cols]
19
20  # 8,9,10
21  max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
22  coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
23  max_index[0][0] = 10,10,10
24  cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
25
26  # 8,9,10,11
27  max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
28  coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
29  max_index[0][0] = 10,10,10,10
30  cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
31
32  # 8,9,10,11,12
33  max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
34  coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
35  max_index[0][0] = 10,10,10,10,10
36  cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
37
38  # 8,9,10,11,12,13
39  max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
40  coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
41  max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10
42  cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
43
44  # 8,9,10,11,12,13,14
45  max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
46  coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
47  max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10
48  cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
49
50  # 8,9,10,11,12,13,14,15
51  max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
52  coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
53  max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10
54  cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
55
56  # 8,9,10,11,12,13,14,15,16
57  max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
58  coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
59  max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10
60  cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
61
62  # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17
63  max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
64  coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
65  max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
66  cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
67
68  # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18
69  max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
70  coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
71  max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
72  cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
73
74  # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19
75  max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
76  coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
77  max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
78  cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
79
80  # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20
81  max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
82  coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
83  max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
84  cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
85
86  # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21
87  max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
88  coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
89  max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
90  cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
91
92  # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22
93  max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
94  coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
95  max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
96  cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
97
98  # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23
99  max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
100 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
101 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
102 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
103
104 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24
105 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
106 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
107 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
108 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
109
110 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25
111 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
112 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
113 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
114 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
115
116 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26
117 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
118 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
119 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
120 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
121
122 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27
123 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
124 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
125 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
126 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
127
128 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28
129 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
130 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
131 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
132 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
133
134 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29
135 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
136 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
137 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
138 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
139
140 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30
141 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
142 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
143 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
144 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
145
146 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31
147 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
148 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
149 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
150 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
151
152 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32
153 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
154 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
155 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
156 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
157
158 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33
159 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
160 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
161 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
162 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
163
164 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34
165 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
166 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
167 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
168 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
169
170 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35
171 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
172 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
173 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
174 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
175
176 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36
177 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
178 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
179 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
180 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
181
182 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37
183 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
184 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
185 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
186 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
187
188 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38
189 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
190 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
191 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
192 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
193
194 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39
195 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
196 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
197 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
198 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
199
200 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39,40
201 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
202 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
203 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
204 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
205
206 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39,40,41
207 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
208 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
209 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
210 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
211
212 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39,40,41,42
213 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
214 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
215 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
216 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
217
218 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39,40,41,42,43
219 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
220 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
221 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
222 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
223
224 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39,40,41,42,43,44
225 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
226 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
227 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
228 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
229
230 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39,40,41,42,43,44,45
231 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
232 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
233 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
234 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
235
236 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39,40,41,42,43,44,45,46
237 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
238 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
239 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
240 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
241
242 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39,40,41,42,43,44,45,46,47
243 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
244 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
245 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
246 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
247
248 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39,40,41,42,43,44,45,46,47,48
249 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
250 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
251 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
252 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
253
254 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39,40,41,42,43,44,45,46,47,48,49
255 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
256 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
257 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
258 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
259
260 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39,40,41,42,43,44,45,46,47,48,49,50
261 max_index = np.argmax(after[0:rows,0:cols])
262 coordinates = np.unravel_index(max_index, (1,1))
263 max_index[0][0] = 10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10,10
264 cv2.imwrite("./dataset/" + name + "/image" + str(photomax) + str(for_max) + ".jpg", np.array(after))
265
266 # 8,9,10,11,12,13,14,15,16,17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39,40,41,42,43,44
```



図8 作成した3Dモデル

#### 4. 結果

- A) 飼い猫が来たときと正確に扉が開くシステムが実現できた。  
表1より、97%の精度で飼い猫を判別できたと分かる。
- B) 3Dモデルを用いて精度の良いAIを作成した。  
表1より、3Dモデルを学習に用いたAIの方が飼い猫を判定する精度が高くなつた。

表1 製作したAI cat door の結果

試行回数	成功回数	成功割合
4200回	4078回	97.09%

#### 5. 考察

- ・ 結果について  
MRIより、データセットの猫には余計な背景が映り込んでいるが、3Dモデルには、余計な背景が映り込んではおらず、図10のように背景と合成したとき、より確実に近いデータを大量に用意することができたことが要因の一つにあると考えられる。また、データ2でも言った通り、様々な角度からの猫直像が撮れたことで3Dモデルのメリットを最大限に生かし、様々なシチュエーションを想定したことも要因の一つと考えられる。

#### ・ AI cat door の課題

図11よりAIに飼い猫ではない画像を見えたとき飼い猫と判断ミスした割合が白猫のときに最も多いことである。これは、本研究で飼い猫として扱った猫が白猫であったためだと考えられる。(図12)



図9 背景と合成したデータセットの画像の例



図10 背景と合成した3Dモデルの画像の例

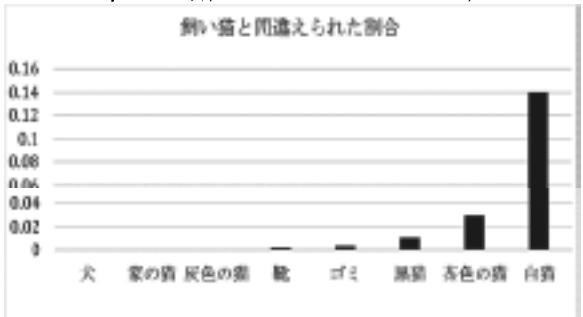


図11 誤って飼い猫であると判断したデータの種類別割合



図12 背景と合成した白い猫の画像の例

## 6. 展望

本研究では、かなり高い精度で若い猫を判断し、自動で扉を開けることができた。考察でも記述したように、AIに飼い猫ではない画像を見せたとき飼い猫と判定ミスした場合が白猫のときには多いことが分かった。しかし、ドアを見てわかるように、ほかの白猫と見分けている家の白猫を見分けられるのは人間でもかなり正確の事である。しかし、3Dモデルを現実に近づけたり、データ量を増やすことで限りなく判別を100%に実現することができる。そうすることで、人見だけではなく猫にとつてもより過ごしやすくなると私たちは信じている。

## 7. 結論

本研究では、AIの画像辨別をいた cat door の開発を行った。

そこで、インターネットで公開されている大量の画像でAIを構築したり、それに猫の3Dモデルを追加してAIを構築したりするという手順を踏んだ。

結果として、97%の精度を持ったAIの開発に成功し、3DモデルをAIのデータに組み込む方法があることが分かった。

このことから、データを背景と合成するとさすがに余計な背景を入れないことで、現実に近い画像となりデータとして価値があると考えられた。

その一方で、今実験した猫が白猫であり人間でも判別するのが難しいため、AIに「猫の画像を見ると誰か判定が多い」という誤認が浮かんだ。

この欠陥を除ままで、3Dモデルにより現実に近いものにして、データ量を増やすことで精度が改善すると考えられる。この仮説をもと猫にとってより住みやすい環境を作ることを目指しようと思う。

## 8. 謝辞

本研究を進めるにあたり、末谷先生には、指導教員として終始熱心なご指導を頂きました。心から感謝いたします。最後に、鶴山高校物理の皆様には、本論文の執筆にあたり多くのご助言、激励を頂きました。本当にありがとうございました。

## 9. 参考文献

- プログラミングの参考にさせていただきます  
<https://qiita.com/bohemian916/items/9630661cd529220f8c7>
- [https://blanktar.jp/blog/2015\\_02\\_python/](https://blanktar.jp/blog/2015_02_python/)

# VRPhysics (VR を用いた物理運動可視化アプリ) の開発

— 謹 記 — 長田 大

山口県立唐戸高等学校

指導教員 元べ健志

## アブストラクト

運動の理解を容易にするために、VR 技術を用いたリアルタイムに物体の位置や速度、加速度ベクトルを可視化し、物理量の変化のグラフ表示やシミュレーション等を通じて様々な物理現象を理解するこれまでにないシステムを開発しようと考えた。実験ではこのアプリを用いて円運動や単振動などの物理量に属性が大きく表れる運動を観察した。今後は複数の VR での仮想空間の大小と加速度の精度の向上を目指し、研究を続けていきたい。

## 1. 研究目的

高校物理では勾みに学ぶ力学がどの分野でも基本となる。その力学を学ぶ上では、運動の特性を表す量（位置や速度、加速度のベクトルなど）を理解することがとても重要である。しかし、これらを見るることはできないため、理解に多くの時間を要する。また、円運動や単振動などの運動ではさすがにその速度や加速度のベクトルが重要になるが、等加速度直線運動などの単純な運動よりも理解がずっと難しくなる。これにより完全に運動を把握できず、物理に苦手意識を持つ生徒もいるのではないかと考えた。

こうした背景から、VR 技術を用いて立体的かつリアルタイムで力学のあらゆる運動の位置や速度、加速度を可視化する新しいシステムを開発しようと考えた。仮想空間では立体的なオブジェクトがリアルタイムに表示されるため、これまでにない運動の制御が可能になる。また、シミュレーションを用いることで反発係数や質量の変化による運動の変化も簡単な比較が可能になる。このシステムを用いて可視化した運動の位置や速度、加速度のベクトルやグラフの観察、シミュレーション機能によって、より簡単に運動を理解することが可能になるはずである。

## 2. 研究の方法

### 【使用デバイス】

PC, Meta Quest

前、アプリケーションの開発には Unity を用いた。

### (1) 研究 I VR 空間に位置や速度、加速度を可視化するアプリケーションの開発

#### ①矢印での可視化

コントローラーの位置にコントローラーのオブジェクトを表示し、そこへ逆反を青色の矢印、加速度を赤色の矢印で表示する。

#### ②グラフでの可視化

取得した値からグラフを作ることで、運動の変化を分かりやすく可視化する。

### (2) 研究 II VR 空間上でシミュレーションを行うアプリケーションの開発

#### ①Ground

下向きに一定の加速度がかかる空気でのシミュレーションを行う。

#### ②Universe

万有引力が働く空気でのシミュレーションを行う。

### (3) 研究 III 開発したアプリケーションの利用

#### ①円運動

コントローラーに糸を吊り下げて回転させることで円運動を行う。

#### ②単振動

世長動ぼねの先にコントローラーを取り付けて単振動を行う。

#### ③力学台車

力学台上にコントローラーを取り付けて斜面と平行な直線運動させる。

### 3. 結果

#### (1) 研究1 VR空間上に位置や速度、加速度を可視化するアプリケーションの開発

##### ①矢印での可視化

コントローラーから位置情報をフレーム取得し、1フレーム間の位置、速度の変化をフレームの長さで割ったものをそれぞれ速度、加速度とし、一次元ベクトルで求める。(図1)

一定のフレームごとに差隔をあけてベクトルを生成するときは、位置をその時間の真ん中の値、速度、加速度をその時間の平均の値とする。また、速度ベクトルを青色、加速度ベクトルを赤色の矢印で生成する。(図2)

```
ConPos = Controller.transform.position;
ConVel = (ConPos - preConPos) / Time.deltaTime;
ConAcc = (ConVel - preConVel) / Time.deltaTime;
preConPos = ConPos;
preConVel = ConVel;
```

図1. 位置から速度、加速度を取得するスクリプト

```
if (System == 0)
{
    if (frameCount >= frame)
    {
        Vector3 ConPosSum = new Vector3(0, 0, 0);
        Vector3 ConVelSum = new Vector3(0, 0, 0);
        Vector3 ConAccSum = new Vector3(0, 0, 0);

        for (int i = 0; i < frame; i++)
        {
            ConPosSum += ConPosList[i];
            ConVelSum += ConVelList[i];
            ConAccSum += ConAccList[i];
        }

        Vector3 ConPosAverage = ConPosSum / frame;
        Vector3 ConVelAverage = ConVelSum / frame;
        Vector3 ConAccAverage = ConAccSum / frame;
        float ConVelocityAverage = ConVelAverage.magnitude;
        float ConAccelerationAverage = ConAccAverage.magnitude;

        Vector3 ArrowPos = ConPosList[Mathf.RoundToInt(frame / 2)];
        if (vectorMode == 0)
        {
            ArrowInstantiate(0, ArrowPos, ConVelAverage, ConVelocityAverage);
            ArrowInstantiate(1, ArrowPos, ConAccAverage, ConAccelerationAverage);
            Graph(PlayerPos, ConPosAverage, ConVelocityAverage, ConAccelerationAverage, 0);
        }
        else if (vectorMode == 1)
        {
            ArrowInstantiate(2, ArrowPos, ConVelAverage, ConVelocityAverage);
            ArrowInstantiate(3, ArrowPos, ConAccAverage, ConAccelerationAverage);
            Graph(PlayerPos, ConPosAverage, ConVelocityAverage, ConAccelerationAverage, 0);
        }
        else
        {
            if (OVRInput.Get(OVRInput.RawButton.LIndexTrigger))
            {
                ArrowInstantiate(4, ArrowPos, ConVelAverage, ConVelocityAverage);
                ArrowInstantiate(5, ArrowPos, ConAccAverage, ConAccelerationAverage);
                Graph(PlayerPos, ConPosAverage, ConVelAverage, ConAccAverage, 1);
                ArrowList.Add(ArrowPos);
                ArrowVelList.Add(ConVelAverage);
                ArrowAccList.Add(ConAccAverage);
            }
        }
    }
}
```

図2. ベクトルを表示するスクリプトの一部

アプリケーションを起動し、コントローラーを動かすと速度、加速度を表示矢印型のオブジェクトをVR空間上に表示できた。ベクトルの表示方法はRealTime(現在の運動をシミューラーの位置に反映) (図3)、Afterglow(直前の数秒間の運動を表

示) (図4)、Record(トリガーを押している間、運動を記憶し保存)、(図5)の三種類から選ぶことができる。



図3. RealTime でのベクトル



図4. Afterglow でのベクトル

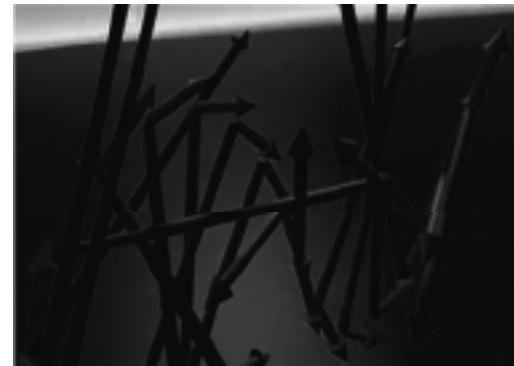


図5. Record でのベクトル

##### ②グラフでの可視化

取得した位置や速度、加速度の値を保存し、横軸を時間、縦軸を値としたグラフを生成する。方法として、使用者から値に対する対応した位置座の点を求め、LineRenderer 機能を用いて線で結ぶことで折れ線グラフを描く。また、三種類の値のグラフを同時に表示する。(図6)

```
Vector3 LeftConPos = Controller2.transform.position;
var gveox = (LeftConPos.x - PlayerPos.x) * gochange + 0.0001f;
var gveoy = (LeftConPos.y - PlayerPos.y) * gochange + 0.0001f;
var gveoz = (LeftConPos.z - PlayerPos.z) * gochange + 0.0001f;
var basepoint = new Vector3(gveox, gveoy, gveoz);
```

```

for (int i = 0; i <= 150; i++)
{
    position1[i] = new Vector3(0f, element2[GraphCombi[GraphMode, 0], i]
        * grange[0] + gpos[0], 0f) + basepoint + sidescale
        * (i - 75) + PlayerPos;
    position2[i] = new Vector3(0f, element2[GraphCombi[GraphMode, 1], i]
        * grange[1] * gpos[1], 0f)
        + basepoint + sidescale * (i - 75) + PlayerPos;
    position3[i] = new Vector3(0f, element2[GraphCombi[GraphMode, 2], i]
        * grange[2] * gpos[2], 0f)
        + basepoint + sidescale * (i - 75) + PlayerPos;
}

g1 = new GameObject();
lineRenderer(g1, position1, GraphCombi[GraphMode, 0]);
g2 = new GameObject();
lineRenderer(g2, position2, GraphCombi[GraphMode, 1]);
g3 = new GameObject();
lineRenderer(g3, position3, GraphCombi[GraphMode, 2]);

```

```

private void lineRenderer(GameObject g, Vector3[] position, int ColorNumber)
{
    var lineRenderer1 = g.AddComponent<LineRenderer>();
    lineRenderer1.useWorldSpace = true;
    lineRenderer1.useLocalSpace = false;
    lineRenderer1.positionCount = position.Length;
    lineRenderer1.material = new Material(Shader.Find("Sprites/Default"));
    lineRenderer1.startWidth = 0.02f;
    lineRenderer1.endWidth = 0.02f;
    lineRenderer1.startColor = GraphColor[ColorNumber];
    lineRenderer1.endColor = GraphColor[ColorNumber];
    lineRenderer1.SetPositions(position);
}

```

図6. グラフを表示するスクリプトの一部

アプリケーションを起動しレンダラーを動かすと、運動の変化をVR空間にグラフとして表示できた。(図7)

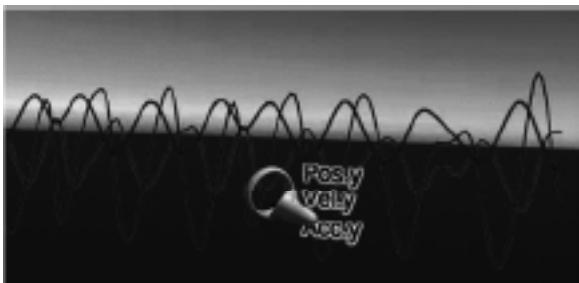


図7. 表示されるグラフ

## (2) 初歩工 VR空間上でシミュレーションを行うアプリケーションの開発

コントローラーのトリガースイッチを離した時の位置を初期位置、速度を初速度とした球の動きをシミュレーションする。シミュレーション機能では、Ground と Universe の 2 種類の操作を実装する。

### ① Ground

地面上のある位置で、下向きに一定の重力加速度を発生させるシミュレーションを作成する。Unityの物理演算機能を利用して、重力加速度や球と地面の反応係数も変更可能にする。

### ② Universe

万有引力の公式をスクリプトで記述する

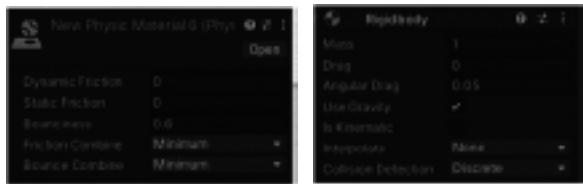


図8. Unity のコンパネント

```

else if (PlanetCount == 2)
{
    Vector3 difference = Planet2.transform.position
        - Planet1.transform.position;
    Vector3 UnitForce = difference.normalized;
    float distance2 = difference.sqrMagnitude;
    Vector3 Force = UnitForce * Pla1M * Pla2M / distance2;

    rb1.AddForce(Force);
    rb2.AddForce(-Force);
}

```

図9. 万有引力の公式を用いて算するスクリプト

シミュレーション機能を使用すると、放物線を描く斜方反射の運動と、万有引力が働く2物体の運動が観察できた。(図10) (図11) (図12)



図10. Ground を用いたシミュレーション

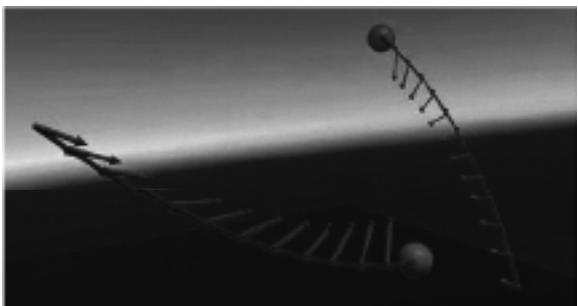


図11. Universe を用いたシミュレーション1

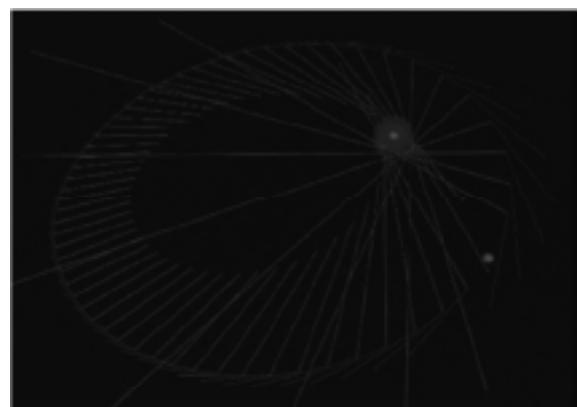


図12. Universe を用いたシミュレーション2

### (3)研究Ⅲ 開発したアプリケーションの利用

#### ①円運動

常に、速度ベクトルが円の接線方向、加速度ベクトルが円の中点方向を向いた。(図 13)

#### ②単振動

バシフが正確な波となつた。(図 14)

#### ③力学台車

加速度のベクトルが様々な方向を向いた。(図 15)



図 13. アプリケーションを用いた円運動

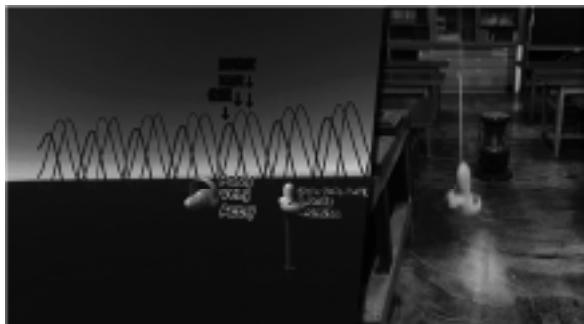


図 14. アプリケーションを用いた单振動

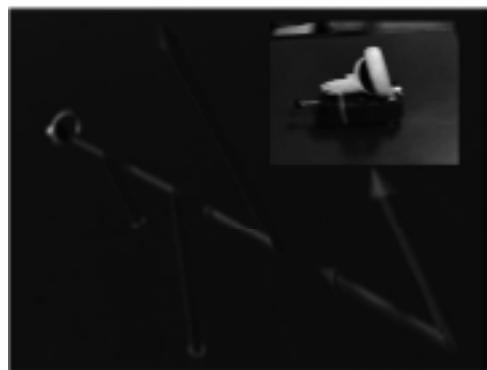


図 15. アプリケーションを用いた力学台車の運動

## 4. 考察

図 10～図 15 より、このアプリを用いることで、位置や速度、加速度のベクトルの可視化やその変化を観察できるグラフ、シミュレーションの表下に成功し、運動を容易に理解することにつながったと考えられる。

えられる。

図 16 より、力学台上の実験で加速度のベクトルが様々な方向を向いたのは、コンベア・バーの位置から加速度を計算するために、摩擦や振動の影響を大きく受けたからだと考えられる。

## 5. 展望

このアプリの魅力はあらゆる運動の位置や速度、加速度を可視化できるという点にある。しかし、加速度の特徴が速度の大きい運動で不安定になるという課題がある。これはコンベア・バーの加速度センサーから値を直接取得することで解決できると考え、現在改善に取り組んでいるところである。

将来は複数のVRを用いて、同じ仮想空間内での共有を可能にすることで、結果を複数人で確認できるように研究を続けていきたい。

## 6. 謝辞

本研究をするにあたって、助言や論文の校正をしてくださった本校科学部物理系専門の末谷先生に謝意を申し上げます。また、本研究は山口県立鶴山高等学校研究費より助成をいただいております。

## 7. 参考文献

Unity の教科書 Unity 2018 完全初心版 (北村要実・2018)

MotionAQR (末谷優志・2021)

# 品種による米ノリの強度と硬化時間の短縮

谷本悠真、平田大渉

山口県立唐戸高等学校

指導教員：火入和生

## アブストラクト

米ノリは日本で古くから用いられている環境にやさしいノリであり、強度が非常に高いとされている。しかしながら、古まるまでの時間(以下「硬化時間」と呼ぶ)が長く、水や湿気に弱いといった弱点を抱えている。そのため、現在では硬化時間がさほど影響しない建築物などで主に利用されている。

また、先駆研究では「うるち米」や「もち米」などの米の品種の違いによる強度や弾性力が研究されていて、米ノリを作成して耐久実験をしている事例は山当たらなかつた。

そのため、私たちはより早くによる米ノリの強度の違いを確かめ、どの米がノリとしての丸月に適しているかを実験することにした。また、硬化時間を短縮するために、吸水作用のある化成物質(今回は塩化カルシウム)を配合して強度を比較した。

## 1. 研究目的

米ノリは、木材どうしを繋ぎ合わせるのに使われる接着剤を含っている。しかし現在、一般的に木工用接着剤は酢酸ビニル樹脂を主成分としたものが用いられ、米ノリは建築などで使用される程度であまり日常生活には使われない。主な理由としては、木ノリが有機物であるため、カビなどに弱いことや接合させるのに長い時間がかかることが挙げられる。

現在、SDGs を代表に世界今後で持続可能な社会を目指している。米ノリは米と水しか使用しておらず、重りなく環境にやさしい素材であるため、私たちは米ノリをより日常的に使用できるようにしたいと考えての研究になった。

## 2. 研究方法



図1 使用した鉢(左)、図2 塩化カルシウム(中)、図3 ヨーグルト(右)  
今回の研究では以下の2種の大歴を行う。

A) 各の品種による米ノリの強度の違いを実験する

B) 米ノリの硬化時間と短縮する物質を発見し、米ノリに配合して強度を実験する

### (1) 実験道具

もち米、うるち米、塩化カルシウム無水物  
蒸留水、アカシア集成材(10mm厚)、ヨート、鉢  
(250g/個)

### (2) 米ノリの製作

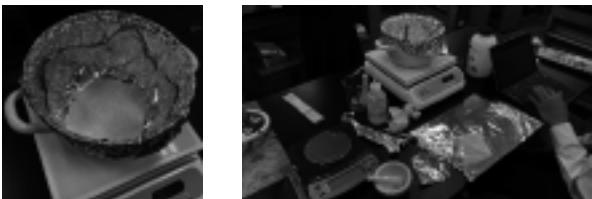


図4,5 米ノリ製作の様子

① 米をミキサーで粉末状にする

② 米を一定質量はかりとる。

③ 質量比が(米):(蒸留水)=1:3となるように  
蒸留水の質量をはかり、米と蒸留水を鉢に入れ  
て混ぜる。

④ フッテプレートを220°Cに設定し加熱する。

⑤ 粉末状の米が水と完全に混ざり、辺り気が出て  
半透明に変色したところで取り出し、一定質量  
をはやって大歴装置に塗布する

米ノリは冷凍庫で保存し、電子レンジで解凍して  
再度使用することができる。なお今この実験では解  
凍したものは使用していない。

### (3) 品種による米ノリの強度の比較実験

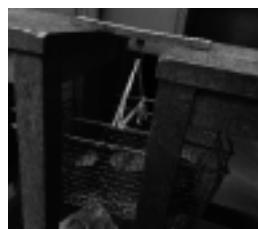
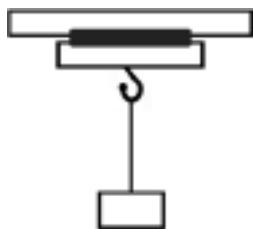


図6 実験装置の構造、図7 実験装置の写真

上部の板(以下「親板」と表記)に米ノリを塗布した板を接着する。コードをつけ、糸をつけたカゴをかけて鍵を追加していく。板が親板から離がれたときの鍵の質量を測る。

なお、鍵は最初に4.0kg 戻せておき、1分ごとに200gずつ追加するという方法をとった。この方法を元いて、以下の条件1~条件3を設けて実験を行った。

#### 条件1

10cm×15cm のアカシア木の板に米ノリを10g 塗布し、親板に貼り付ける。24時間以上乾燥させ、図8の実験を行う。

#### 条件2

3.0cm×3.0cm の木の板に米ノリを0.50g 塗布し同様に実験を行う。

#### 条件3

1.0cm×1.0cm の木の板に米ノリを0.050g 塗布し同様に実験を行う。



図8 条件1の実験装置(左)、図9 条件2の実験装置(右)

### (4) 米ノリの硬化時間を短縮する物質

米ノリは硬化時間が非常に長いことが欠点であるため、硬化時間を短める方法も検討した。米ノリは水分を放出し乾燥することで硬化するため、今回の実験では、乾燥剤を米ノリに混ぜるという方法をとった。乾燥剤は主に物理的乾燥剤と化学的乾燥剤に分類できるが、一度吸水すると化学変化して自己水分を放出しない生物学的乾燥剤に着目した。代表的な化学的乾燥剤として酸化カルシウムと塩化カルシウ

ムがあるが、今ではより安全な塩化カルシウムを探求した。

この実験では、加熱した米ノリ200g(約50g水150g)に対し塩化カルシウム11.1g(0.10mol)を投入する。全体的に混ざったら(3)の条件3と同じ実験を行う。

### 3. 假説

私たちちは以下のようないくつかから、「うるち米」よりも、「もち米」のほうが強度が高いと予想した。

米には、主にアミロースとアミロベクチンという2種類のデンプンが含まれている。アミロースは直線状が玉葉状に約1,000個つながったものであり、アミロベクチンは直線状が枝分かれして数万~数十万個つながっている。



図10 アミロースの構造(左)、図11 アミロベクチンの構造(右)

「うるち米」と「もち米」ではこの2種類のデンプンの含有割合が異なり、胚体米はあるがおよそ以下の割合となる。

表1 もち米とうるち米のアミロース・アミロベクチンの含有割合

	アミロース	アミロベクチン
もち米	0%	100%
うるち米	20%	80%

アミロベクチンの含有が多いと弾り気が強くなる。「もち米」と「うるち米」を比較するともち米の方がアミロベクチンの含有割合が高いため、弾り気が強い。そのため私たちは、「もち米」の方が、接着強度が高いと予想した。

### 4. 結果

条件1の持久実験では20組を述べる針を投入したが、親板から離れなかつたために計測が行えなかつた。これを踏まえ、規模を小さくして1度実験を行うことにした(条件2)。しかしこれでも並びが並く、計測が行えなかつたので、再度規模を小さくして実験を行つた(条件3)。以下は条件3での計測結果

末である。

\*耐荷重の値について、負えばはがれたときの質量が5.5kgだったとき、耐荷重として記載するのは一つ前の段階の5.25kgとした。また、計算結果の質量に米とカゴの質量は加算していない。

表2 米と水のみで作成した米ノリの耐荷重比較

	耐荷重(kg)	
	もち米	うるち米
1回目	4.75	17.75
2回目	9.15	9.15
3回目	5.25	9.25
4回目	7.70	13.75
5回目	11.75	
平均値	7.83	12.63

「うるち米」の5回目の試行については、4回目の試行の際に500ml用の瓶が瓶底からはがれてしまつたため実験ができず、値が得られなかった。

この実験の問題点として、試行1回ごとの強度差が大きく、統計的な値を得ることができなかつたことである。しかし、全体的に「もち米」よりも、「うるち米」の方が、強度が高い傾向があり、私たちの仮説とは異なる結果となつた。

さらに、同じ条件で木工用ボンド(主成分:酢酸ビニル樹脂)でも実験を行つたが、結果は2.0kgとなつた。「うるち米」は木工用ボンドの60.5%の強度となつた。

では、「うるち米」50gに、塩化カルシウム0.10mol(11.10g)を配合して、何も配合していない状態の米ノリとの強度比較を行つた。(4)では強度の高かつた「うるち米」を使用した。以下に結果を示す。

表3 塩化カルシウムの配合の有無による強度の比較

	うるち米の耐荷重(kg)	
	配合あり	配合なし
1回目	5.50	17.75
2回目	8.00	9.75
3回目	3.15	9.25
4回目	9.25	13.75
平均値	6.63	12.63

強度を平均値で比較すると、塩化カルシウムを配合した「うるち米」のノリは、配合していない場合と比較して49.5%低い強度となつた。

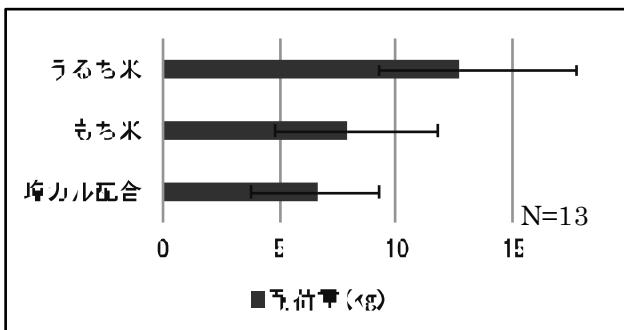


図12 表2, 表3をもとに作成したグラフ

## 5. 考察

まず、仮説と異なり「うるち米」の方が、粘度が高い結果となつた理由について、仮説で述べた「アミロイド」の面では説明できないため再検討した。米ノリはアミロース、アミロベクチンの表面にあるヒドロキシ基によって、水素結合で接着していると考えられている。水素結合は他の結合と比べても強い結合であることや、米ノリの強度が非常に高いことからもこれは正しいと考えられる。仮説で示したように、アミロベクチンはアミロースと比べても非常に大きく、部分かれしているため表面积も大きい。しかし、米ノリが軟化するときにアミロベクチンが作用することで表面積が小さくなり、その結果アミロベクチンの表面での水素結合が少なくなるのではないかと考えた。一方、アミロースは直鎖状に連なっているため、軟化しても表面積が大きく変わらず、また、比較的小さく隙間に入りやすいために高い接着力を維持できるのではないかと考えた。以上のことから「うるち米」の方が強度が高い理由は、アミロースが20%ほど含まれているからではないかと考えられる。

次に、塩化カルシウムを配合すると強度が大きくなる点については、塩化カルシウムは吸水性が高く、吸水すると変質して再び水を放出することがないため実験に用いたが、吸水した塩化カルシウムはゼリー状になるという特徴がある。そのため米ノリが完全に干まらず、不純物となって強度が落ちてし

まったく可能性がないと考えられる。

強度実験における値のばらつきについてだが、実験装置に問題があったと考えられる。私たちは以下の写真のように、1つの親板に対して複数の実験装置をついた。これでは親板がすることによって、端につけた仙体と中央につけた仙体での強度差が生まれてしまう。また、集成材は平面が安定しているからという理由で板にアカシア集成材を用いたが、アカシア木体が品質の差が大きいため、板も強度差に影響を及ぼしたと考えられる。

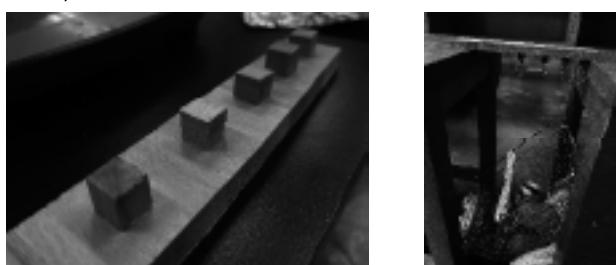


図13,14 親板1つに複数の実験装置をひりて実験した様子

## 6. 結論

- 「もち米」と「うるち米」で比較すると、「うるち米」の方が米ノリとしての強度が高い傾向にある。
- 「うるち米」50gに対し塩化カルシウム 11.1g(0.10mol)を配合すると強度が約 60%低下した。

## 7. 展望

今後の研究では、1つの親板に対し1つの実験装置を装着して仙体ごとの強度差を低減する必要がある。具体的には、3.0×3.0(cm)の親板1つに条件3の実験装置を1つ装着して実験する予定である。

また、板にアカシア集成材を採用していたが、これからはより品質の安定したシラノキの集成材を使用して実験する。さらに実験の特性上、均一な値を得ることが難しいため、実験回数を増やすこととする予定だ。

乾燥剤について、塩化カルシウムでは水分を含むとゼリー状に変化してしまうため、以後の実験では石灰を使用することも検討している。

また、「もち米」、「うるち米」は「ジャボニカ

米」に分類されるが、他にも「インデノカ米」と呼ばれる品種もある。インデノカ米はアミロースが約 40%、アミロベクチンが約 60%含まれている。予備実験でインデノカ米で米ノリを製作した際に、オリガミが少なくうまく接着できなかったので今回の実験では使わなかったが、考察をもとにするとインデノカ米で条件3の実験データが得られれば、さらなる結果が得られる。裏板を工夫してインデノカ米でも実験を行う予定である。

以上の実験を終えた後、米ノリの強度が最大となるアミロースとアミロベクチンの含有割合についても実験で調べる。アミロースとアミロベクチンの試薬を用いて、それぞれの含有割合を調整しながら最適な割合を発見できるとよい。また、その結果で得られた割合に最も近い米(米ノリに最適な品種)を発見するのが最終目標である。

## 8. 謝辞

本研究にあたり、多くの方々にご指導、ご協力を賜りました。

木本先生、村川先生、竹重先生はじめとして、様々な先生方が研究についての助言や実験準備の援助をしてくださいり、これまで研究を遂行することができました。心から感謝いたします。

株式会社無添加自然様には、米ノリに使用する品種の選び方や、実際にどのような場所で米ノリを使用するかなど、私たちの勝手なご連絡に丁寧ご回答して頂きました。厚く御礼申します。

## 9. 参考文献

- (1)もち米とうるち米の米粉ののりの物性の検討  
[https://www.stage.jst.go.jp/article/nskk1962/35/11/35\\_11\\_742.pdf?char=ja](https://www.stage.jst.go.jp/article/nskk1962/35/11/35_11_742.pdf?char=ja)
- (2)ウルチ米およびチ米の脂質成分と熱糊化に伴う粘度との関係について  
[https://www.stage.jst.go.jp/article/jhcj1951/31/9/31\\_9\\_625.pdf](https://www.stage.jst.go.jp/article/jhcj1951/31/9/31_9_625.pdf)

# シイタケ菌の成長と音の関係

二島太易、武谷彩夏、和川明甲、篠川翔、押越悠花、

山口県立徳山高等学校

卒業教員 小川田

## アブストラクト

近年のキノコの需要の増加に向けて、栽培面積を広げずにキノコの生産量を増やすかという目的で、植物に音を流すと収穫量が増加するようにキノコでも同じような結果が得られないかと予想し、シイタケの子実体に様々な周波数の音を一晩間流しながら培養し、その成長を調べた。その結果、400Hzと600Hzの周波数のことで培養したものは、どちらも体糞の発育はほとんど見られず、子実体は発育しなかった。また、800Hzで培養したものは、無音に比べてコロニーの直径の大きさが下回っていた。これらのことから、音をシイタケに流すとその成長を阻害し、周波数が高くなるとその影響もさらに大きくなると考えられる。

## 1. 研究目的

近年、キノコはそれに含まれている微量栄養素や代替タンパク質への期待から健康食品として注目されつつある。また、株式会社アグリバランシフォーメーションの市場調査レポートではキノコ市場は2027年までに8.3%の年平均成長率で成長すると予測されている。

ところが農林水産省による「キノコ統一木材出荷の動向」によると、1ヘクタールのキノコ生産者は減少が続き、キノコの生産量は1989年の約1万ヘクタールから約20年で4割ほど増加したもののが2009年はキノコの生産量は年により多少の増減があるだけで頗る高い状態である。

キノコの需要に対応するためにキノコの生産量を増やそうとしても栽培面積を大きくすることや新たな栽培方法を増設することではキノコ農家にとってどちらも大きな経済的負担となってしまう。

そこで私たちは、植物に音を流すことでの成長が促進される事例があることに着目し、音をシイタケの成長を促進するのではないかという仮説をしてた。

シイタケが植物と同じように、音により成長が促進されるのであれば、栽培面積を拡大したり、

栽培面積を増設したりなどにキノコの生産量を増やすことのできる、新たなアプローチとなると思われる。

さらに、与える音の周波数の違いによりキノコの成長の仕方に違いがあれば、成長に適した周波数によってキノコの生産量増加を図ることができると考え、周波数の違いによるキノコの成長についても調べることにした。

## 2. 研究方法

### (1) 供試菌株

本実験にはすでに栽培されており身近で入手しやすい市販の菌木栽培のシイタケ（雲太）(図1)を使用した。



図1 シイタケ（雲太）

### (2) 寒天培地の作成

水500mlにビオス錠2.5g、砂糖5g、寒天10gを溶かし、寒天培地の液とした。以て、寒天

液と交換する)。オートクレーブでの滅菌の効果を上げるために三元プラスコ(100mL)2個にわけて寒天液を溶し入れ、使用するシャーレと共にアルミボイルで包んでオートクレーブ(図2)で121°C、30分で滅菌したのち、クリーンベンチ内(図3)で室温まで冷まし、シャーレに約50mLずつ寒天液を流し込んだ。

注し入れた寒天液が完全に固まった後、クリーンベンチ内でシイタケの外気に触れていない部分を無菌的※<sup>1</sup>にハサミとピンセットで1mm四方の大きさに切り取った。そのシイタケ片をそれぞれの寒天平板の中に入力接続し、十分に溶めてからシャーレの蓋を閉め、図4に示すように送温21°Cのインキュベーター内でストックからも同温度の空を流しながら培養した。

スピーカーはタブレット端末に接続してトーンジッペレーダーというアプリを使用し人体に近いの音波数(200Hz、400Hz、600Hz)の音を流すものと無音状態のものに分けそれぞれの違いを観察した。スピーカーはシャーレに隣接させ、50dBで音を流した。

※クリーンベンチの中で作業し、70%エタノール消毒液、アルコールランプを使用した。



図2 オートクレーブ



図3 クリーンベンチ



図4 インキュベーター

### (3) 経過観察

寒天平板に接種したシイタケ片以外の「子」や緑色で網状の椎茸の混入が確認されたため、シイタケ片の増殖に与える影響がないと判断された場合に限り、椎茸を含む寒天の部分のみを切除してシナミネーションの拡大を防いだうえで観察を継続した。

また、寒天平板の作成の段階で寒天液が冷めないうちにシャーレの蓋を閉め、水槽が壊についた場合に混入した椎茸が増殖しやすくなると考え、シャーレの蓋の内面が壊された場合には水槽をふき取った。これらの操作はいずれもクリーンベンチの中で無菌的※<sup>1</sup>を行った。(図3)

### (4) 計測

シイタケ片の接種から7日目、5日以後4時に歯の入ったシャーレを実上からタブレットで撮影し、×5に倍するにシイタケ片からコロニーの頂点までの半径を3か所測りその平均値を記録とした。なお、栄養1・21日は次日のためシャーレの撮影は行っていない。

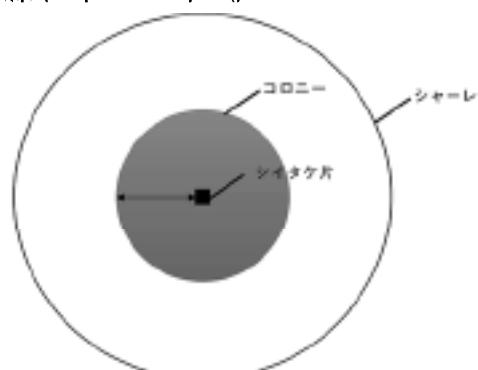


図5 コロニーの半径の測り方

### 3. 結果

#### (1) 200Hz、無音の場合

200Hzと無音でシイタケ苗を培養した結果を表す及び図6に示す。

すべてのシャーレで培養4日目からシイタケ苗の菌糸がみられた。また、200Hzで育養したシイタケ苗は無音で培養したものよりコロニーの半径の大きさが下っていた。さらに、6日目からはその差が次第に顕著になつていった。

	3H	4-	5H	6-	7-
200Hz-a	0	0.22	0.33	0.57	0.85
200Hz-b	0	0.09	0.18	0.38	0.61
無音-a	0	0.23	0.47	0.97	1.23
無音-b	0	0.2	0.57	0.97	1.35

表1 コロニーの半径の平均値の変化(cm)

(a,bは同じ条件の2枚の区別を表す。)

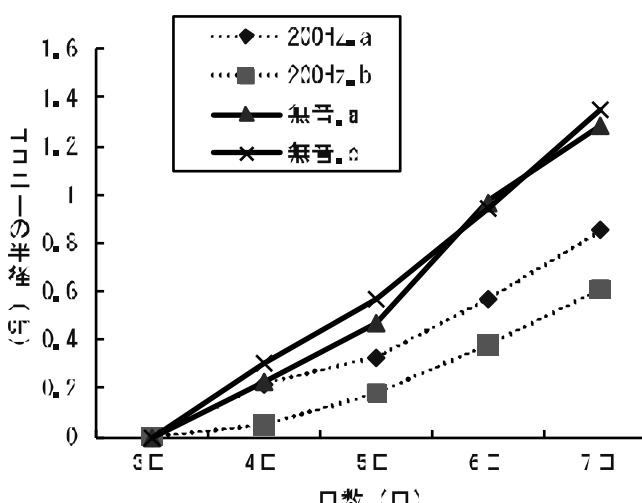


図6 コロニーの半径の平均値の変化(cm)

#### (2) 400Hz、600Hzの場合

400Hzと600Hzでシイタケ苗を培養した結果を表す及び図9に示す。

400Hzと600Hzで育養したシイタケ苗はどちらもシイタケ苗の生長を著しく抑制するなど見られず、それぞれの7日後のコロニーの半径は400Hz-aでは0 cm、600Hz-bでは0.005 cmであった。

また、400Hzでは7日後、600Hzでは6日後に真菌によるコンタミネーションが確認された(図7、図8)。

さらに、400Hzと600Hzで培養したものは、シイタケ苗が褐色を変色し、そのシイタケ苗に隣接した寒天の部分も白色から褐色に変色した。

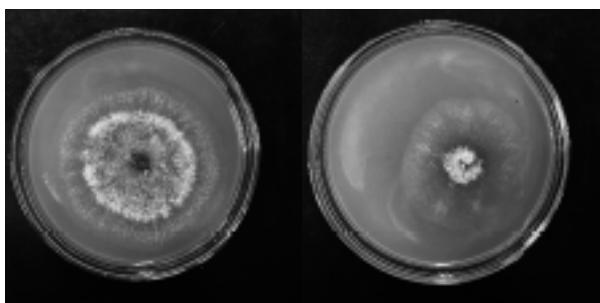


図7 400Hz, b

図8 600Hz, a

	3-	4-	5H	6H	7-
400Hz-a	0	0	0	0	0
400Hz-b	0	0	0.021	0.021	0
600Hz-a	0	0	0.021	0	0
600Hz-b	0	0	0	0	0.005

表2 コロニーの半径の平均値の変化(cm)

(a, bは同じ条件の2枚を区別する。)

点線の部分は稚菌が侵入したため測定不可能

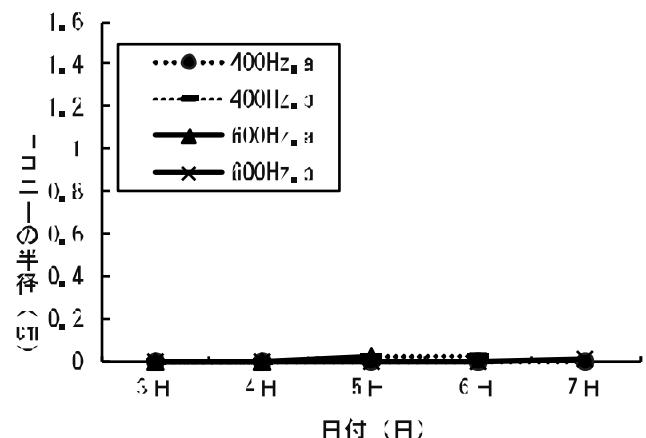


図9 コロニーの半径の平均値の変化(cm)

### 4. 考察

結果からシイタケ苗は無音状態のほうが生長を抑制するよりもよく増殖し、シイタケ苗に近づける周波数を高くするほど、シイタケ苗にはほとんど増殖しなくなることが分かった。

今回の研究で得られた結果より、音がシイタケ菌の増殖に与える影響と周波数によるシイタケ菌への影響の違いは見られたが、その原因はで考察することはできなかった。

## 5. 結論

本研究は音が植物の成長を促進することがあるという事例から、シイタケに音を流すと成長が促進されるのではないかという仮説を立てたが、結果と考察に示したように、無音状態でシイタケ片を育したはうが、一定の音がある状態でシイタケ片を培養した場合よりもシイタケの半径が上回り、また周波数が大きくなるほどシイタケ菌のコロニーの半径は小さくなつた。これらのことから、やはりシイタケ菌の成長を促進する効果はなく、むしろ成長を阻害するという結論に至つた。

## 6. 課題

今回の実験では周波数は200Hzごとに区切ってシイタケに音を流したが結果の図6と図9からみられるように200Hzと400Hzの間でコロニーの半径に大きな違いが出てしまつた。

また、オーディオケーブルでシャーンを減衰するとときにオーディオケーブルに入る容量の関係で、周波数ごとのサンプルの数が2つだけとなり、明確な傾向を得ることができなかつた。

これらのことから、200Hz付近または200Hz以下の周波数について細かく切ってシイタケに音を流して培養することで周波数の違いとシイタケの成長についてより精緻な結果が得られるようになりたい。

そして今使ったシャーンの直径は9cmで結果からシイタケ菌のコロニーの半径は大きくても1.5cm程度だったのでより小さなシャーンを使えし、より多くのサンプルを元いて実験を行い、明確な傾向を得られるようになら。

以上の点に留意しながら、実験方法を改進し、今後も研究を続けていきたい。

## 7. 展望

今後の展望として、シイタケ以外のキノコについても音が成長にどのような影響を与えるのか調べること、そして音がシイタケの成長に影響を与えた原因について解明することがあげられる。

まずシイタケ以外のキノコの成長に音がどのように影響するのかに関して、ほかのキノコの成長に音が与える影響が分かれれば、キノコ全般への音が与える影響について傾向を予測できるのではないかと考える。

また、音がシイタケの成長に影響を与えた原因について、今回の研究ではわからなかつたが、鉢底盤でのシイタケの初期の細胞の割合や炭水化合物に接種する前のシイタケ片に含まれる物質と発芽後のシイタケ片に含まれる物質の種類や量の違いについて調べることで、音がシイタケに与える影響の原因について知る新たな手がかりになるかもしない。

## 8. 謝辞

本次研究は鶴ヶ島高等学校の校内研究費を使いつて研究しました。

## 9. 参考文献

- 1) 「無床操作と培地の作り方マニュアル」。  
[http://www.mrishin-u.ac.jp/~miko-1eb/img/T1\\_07.pdf](http://www.mrishin-u.ac.jp/~miko-1eb/img/T1_07.pdf)
- 2) 「キノコ栽培用の寒天培地の作り方。菌糸を蓄養して種菌づくりの準備をしよう。」。  
<https://sakazakiinoko.hatenablog.com-entry/20201106/1604665353>
- 3) 「注だ木を10才 シイタケ栽培 大分農けせんタ、『1才の条件解説』」。  
<https://www.agri-news.co.jp/news/index/65509>
- 4) 「日本のこく、木材需給の変動：農林水産省」。  
[https://www.maff.go.jp/tokei/sihyo/data\\_25.html](https://www.maff.go.jp/tokei/sihyo/data_25.html)

# 洗濯後の柔軟剤の残留量測定

西田沙耶、吉澤実希、渡邊陽奈、松林誠杜

山口県立唐戸高等学校

指導教員　火木和生、村上三季子、竹内奈美

## アブストラクト

粘度計と吸光光度計を利用して、洗濯排水に残留する柔軟剤の質量パーセント濃度を測定しようと考えた。粘度計では測定することができなかったが、吸光光度計では測定することができた。しかし洗濯排水を採取する場所が一定ではなく、実験の度に結果が大きく変化していたため、今後は正確なデータを測定する方法を考えていきたい。

## 1. 研究目的

私たちは、SDGs の目標の一つ「海の豊かさを守る」に着目した。私たちが普段行う洗濯に使われる洗剤には赤面活性剤が含まれている。赤面活性剤には毒性があると言われているが、実際に洗濯排水にどのくらいの赤面活性剤が残留するかを調べたいと思った。また赤面活性剤が処理されず海に流れると、どのくらいの手で環境に影響を与えるかを調べ、実際に洗濯排水に残留する柔軟剤中の赤面活性剤の量を測定したいと思った。

## 2. 研究方法

残留量の推定に当たっては、一般的に水溶液の濃度と粘度、濃度と吸光度には比例関係があることを利いて測定する。

(1) 濃度を調整した柔軟剤の半度もしくは吸光度と濃度(質量パーセント濃度)の関係を調べ、吸光度と濃度については検量線を作成した。

※今までは吸光光度計で測定しやすい、液体が白色の水の柔軟剤を使用した。

(2) 2.2.1 の水で布(綿 100%、75 g)を手動洗濯機(図2)で、メトコノームを用いて、2分30秒間同じシンク内で洗濯する(洗剤の質量パーセント濃度は 0.04%)。図3は実際に洗濯をしている様子の写真である。

(3) 洗濯排水の粘度もしくは吸光度を調べて、

(1) の状態から排水に残留している柔軟剤の質量パーセント濃度を求める。



図1 柔軟剤



図2 手動洗濯機



図3 手動洗濯機で洗濯をしている様子

### 【実験1】粘度計を用いた濃度測定

図4の粘度計（キャノン・フェンスカ）を用いて粘度の大きさを比較し、柔軟剤の残存量を測定する。

### 粘度計（キャノン・フェンスカ）の原理

定量の液体が一定粘度において、毛細管へを滴流状態で重力のみに自然落下するのに要する時間を計測し、図5の粘度計の計算式により求めめる



図4 粘度計



図5 粘度計の計算式

### 【実験2】吸光光度計を用いた濃度測定

図6の吸光光度計（ピコスコープ：ラシオ電機株式会社）にてλ波長で測定する。

### 吸光光度計の原理

特定の波長の光を試料溶液に当て、通過した光の量を測定し、その量が試料を吸収する際の、割合とな

る物質による光の吸収の度数（吸光度）を測定してその物質の濃度を定量的に分析する



図6 吸光光度計（ピコスコープ）

### 3. 結果

#### 【実験1】粘度計を用いた濃度測定

粘度計（キャノン・フェンスカ）では、毛細管を100秒以内に流下しなれば粘度を計測できないが、洗濯排水の流下は30秒後で正確なデータ得られなかった

#### 【実験2】吸光光度計を用いた濃度測定

柔軟剤の検量線は図8のようになつた。質量%濃度が0.01%と0.03%のとき吸光度の値は外れ値となつたため除いた。上部、中部、下部で、それぞれ3回ずつ実験を行つた結果は、図8の検量線より表1、表2、表3のようになつた。また排水に残存している上部、中部、下部での柔軟剤の濃度（質量%・センチ濃度）の平均の結果は表4のようになつた。表1より採取した時間によって柔軟剤の濃度が一番高い場所が違つた。



図7 検量線に用いた浴液

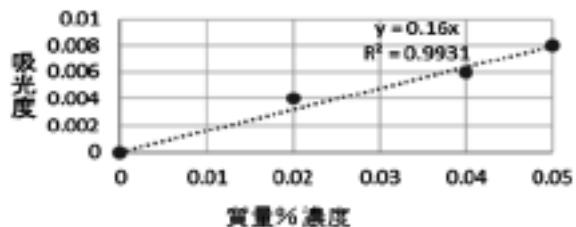


図8 吸収線

表1 上部の柔軟剤（質量パーセント濃度）

	洗濯前	洗濯後	洗濯後5分後
1号	0.06875	0.04375	0.04375
2号	0.06875	0.04375	0.05000
3号	0.06875	0.04375	0.05000

表2 中部の柔軟剤（質量パーセント濃度）

	洗濯前	洗濯後	洗濯後5分後
1号	0.03750	0.06875	0.06250
2号	0.03750	0.06875	0.06250
3号	0.03750	0.06875	0.06250

表3 下部の柔軟剤（質量パーセント濃度）

	洗濯前	洗濯後	洗濯後5分後
1号	0.04375	0.06250	0.13125
2号	0.04375	0.06250	0.13750
3号	0.04375	0.06250	0.13750

表4 柔軟剤の濃度（質量パーセント濃度）の平均

	洗濯前	洗濯後	洗濯後5分後
上部	0.06875	0.04375	0.04750
中部	0.03750	0.06875	0.06250
下部	0.04375	0.06250	0.13542

#### 4. 考察

【実験1】より、柔軟剤は粘度が低いため、粘度計（キャノン・フェンスク）では濃度を推定することができなかったと考えられる。

【実験2】では、洗濯前と洗濯5分後では採取場所が下部の方がより柔軟剤が沈殿しやすくなり、未洗剤の濃度が高くなると仮定していた。しかし、表1より仮定と違って規則性のない結果になってしまった。この原因は上部、中部、下部でも採取する場所によって柔軟剤の濃度が変化するためだと考えられる。また、洗濯水を採取する場所が一定ではなく実験の度に変化していたため仮定を正確に検証することができなかったと考えられる。

洗濯直後では手動洗濯機によって搅拌された直後なので上部、中部、下部ともに均一な濃度になると仮定したが、表1より均一な濃度にならなかつた。この原因は洗濯水を十分に搅拌できていなかつたことだと考えられる。

また、実験回数が少なかつたことと実験する度に実験条件が変化していたため正確なデータが測定できなかつたと考えられる。

#### 5. 結論

粘度計（キャノン・ジュニスケ）と吸光度計を用いて洗濯排水に含まれている柔軟剤の残留量を測定した。しかし粘度計（キャノン・フェンスク）では測定不可能だった。

吸光度計では洗濯排水内で洗濯排水を採取する場所により濃度が変化するため正確なデータを測定することができなかつた。よって洗濯排水にはどのくらいの柔軟剤が残積しているのか確認することができなかつた。

そして今回の実験では、正確なデータを測定できなかつたため表面活性剤がどのくらいの量で環境に影響を与えるのか調べ、洗濯排水に残積している柔軟剤の表面活性剤の量を推定するという段階までいかなかつた。

今後は洗濯排水を十分に搅拌した後、洗濯排水を採取する場所を一定にして、データを測定したいと考えている。その際に十分に搅拌するのが云や、洗濯排水に残積している柔軟剤の濃度のデータを、正確に測定する方法を研究していきたい。

また今回の実験は吸光度を簡単に測定できるビニルコードを使用した。今後はより精度の高い吸光光

度計を使用してデータを測定し、変化を観察したい。また洗剤の濃度や量、洗濯時間などの条件を変えて実験計画を立てたい。

柔軟剤は一般的に合成洗剤と同じ時に使用する場合が多いため、その際のデータも測定したいと考えている。

## 6. 謝辞

この実験を遂行するにあたり、担当教員である、木本和生先生、木山安希子先生には、実験の手順などについてご指導くださいました。

また、竹重邦美先生には、実験器具の用意、片付けなどのサポートをしていただき、篠山高校SSの方々には、費用面でのサポートをしていただきました。随時申し上げます。ありがとうございました。

## 7. 参考文献

日本界面活性剤工業会  
界面活性剤の安全性と環境への影響  
<https://jsi-surfactant.jo/surfactant/safety/index.html>

# 炭を活用したリン酸吸着による水処理の検討

川口博大、糸木拓実  
山口県立唐戸高等学校  
指導教員 大木千鶴、村田安希子

## アブストラクト

生活排水に多く含まれるリンが蓄積された河川流入すると、河川の弊化リスクが高まる。私たちの身近にある瀬戸内海でも過去、富栄養化からくる赤潮が幾度も発生しており、河川環境を守るために継続的な対策が望まれていた。今回、炭を使用することで、富栄養化の原因でもあるリンの吸着について検討するとともに、もう一つの円滑市の中核である伐採後の竹の有効活用についても考えた。研究では、SDGs項目の一つである、海の豊かさを守るために、リンの吸着除去として、活性炭と共に、竹炭の活用可能性について調べた。

## 1. 研究目的

### ① 背景と目的

#### ① 背景

私たちが住む山陽市は瀬戸内の備後湾を有し、漁業、工業との基盤に恵まれてきました。この備後湾は、内陸性水域でもあり、海水の入り口が少なく、生活排水だけでなく、河川を介した山丘部の田畠からの流入水に含まれるリンが蓄積されやすい特徴がある。そのため、沿岸において富栄養化が進むことによる赤潮の発生を度々も経験し、水産業に影響を与える歴史がある。その富栄養化を防ぐためには、流入水中のリンを低減することが必要であり、この地域においても、その対策が進められている。

一方、円滑市の山丘部を覗けると、竹林の匂わせな成長による竹林面積の拡大が課題として挙がっている。竹の伐採による管材にはされているが、伐採した後の竹の有効活用が求められている。この竹を竹炭として活用する活動は行われているが、本研究では、竹を持続可能な資源と考えて、竹炭の吸着材としての活用可能性について調べることとした。

#### ② 方針

排水中のリンの除去の方法として、一般的に吸着材を用いた方法が使われ、その代表的な吸着材として、活性炭が挙げられる。

本研究では、竹炭を活用して排水中のリン酸濃度を下げることができないかを調べるために、吸着材として活性炭と竹炭のリン酸イオン吸着能を評価し、吸着材としての可能性を調査することを目的とする。

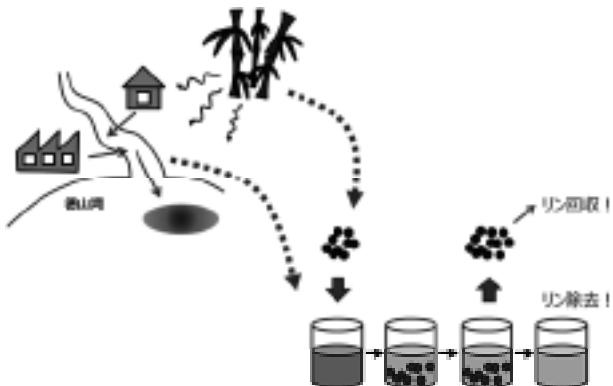


図1 生活排水中のリン酸イオンの除去実験

## 2. 研究方法

本実験では、活性炭と竹炭を用いて、リン酸水溶液、実排水の吸着試験を行った。吸着量の計測は、リン酸濃度を蛍光光度計で定量比較して行った。

### (1) リン酸水溶液調製

① 1.00mLビーカーにリン酸二水素カリウム $5.265 \times 10^{-4}$ mol/Lを加え、70.00mLの蒸留水を添加して、スクーラーを用いてよくはんぱり、溶解させ、その溶液をメスフラスコに入れて0.9980Lの蒸留水を加えて $5.265 \times 10^{-5}$ mol/Lの濃度のリン酸イオン水溶液を作りました。

② ①の溶液を100倍希釈して $5.265 \times 10^{-6}$ mol/Lのリンイオン水溶液を作りました。

③ ②の溶液を75倍希釈して $3.949 \times 10^{-7}$ mol/L、同時に、50倍希釈により $2.638 \times 10^{-7}$ mol/L、25倍希釈で $1.319 \times 10^{-7}$ mol/Lのリン酸イオン水溶液を作りました。

### (2) モリブデン青比色法によるバックグラウンド

① (1) ②、③で作成した4種類のリン酸イオン水溶液を各1mLずつにつけ1mLの溶液を1.500mL添加し、モリブデン青のリン酸イオン水溶液を1mlを作製しました。

② ①のリン酸イオン水溶液を20mLテルマープに0.2mLほど入れた後、測定管に入れました。

### (3) 検量線の作成

① (1) (2) の水溶液を、用いて、ウシオ色機

赤式会社のビコスコープを使用して測定を行った。

② 測定条件は、赤色光で、615nm 波長で測定した。

#### (2) 吸着試験

①  $0.265 \times 10^{-3} \text{ mol/L}$  のリン酸イオン水溶液 20.00mL に、磨いた竹炭の粉末を漿き下でクリク添加した。

② 添加後、スターラーでかくはんし、均一に水溶液中に分散させた。

③ 分散後の水溶液を常温で 24 時間放置した。

④ 放置後の水溶液を、スターラーでかくはんし、竹炭と溶液がよく混ざったことを確認した後、ろ紙を使用してろ過した。

⑤ ろ過後のろ液を(3)の条件にて吸光度測定した。



図2 ろ過の様子



図3 ろ過後の様子

### 3. 結果

#### (1) 標量線の作成

パックテストにより作製した水溶液入りフープの吸光度を測定し、検量線を作成した。結果を以下に示す。

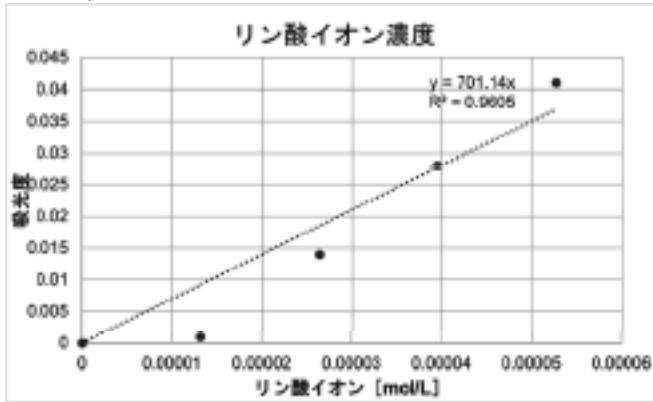


図4 調製水溶液の吸光度とその検量線

低濃度領域で校正線から若干外れる結果となったが、濃度に応じて吸光度が大きくなる傾向が表れた。

#### (2) 吸着試験

$0.265 \times 10^{-3} \text{ mol/L}$  のリン酸イオン水溶液 20.00mL に、研いた竹炭の粉末を漿き下でクリク添加した後、スターラーでかくはんした。その後、竹炭の分散水溶液をろ紙でろ過したところ、ろ液に孔径の網りが見られた。

#### (3) 吸着後の吸光度測定

吸着後のろ液の吸光度を測定したが、ろ過前の  $0.265 \times 10^{-3} \text{ mol/L}$  リン酸イオン水溶液よりも吸光度が大きく、容器範囲外となってしまったため、吸光度を調べることが出来なかった。

### 4. 考察

検量線は、濃度に応じて吸光度が大きくなり、作図について大きな問題はなかったと考える。低濃度領域で若干吸光度が低かったのは、リン酸イオン水溶液の水溶液調整時の pH 値や、希釈作業誤差の影響が考えられる。実験スキルにてこなすを図りたい。

次に吸着試験を実施した際の結果として、ろ液に網りが見られた。ろ紙の孔径は竹炭のろ過に十分な  $10 \mu\text{m}$  と設定していたが、竹炭の粒子の方が小さかった。

表1 ろ紙の孔径とろ液の過粒子

ろ紙の孔径	ろ液の過粒子
55 $\mu\text{m}$	14.64~35 $\mu\text{m}$

結果として、吸着試験後の吸光度が吸着前の吸光度より高くなってしまった。原因として、溶液を 24 時間放置したことによって水が蒸発して溶液の濃度が変わってしまったこと、竹炭の粒子がろ紙の孔径よりも小さかったため、ろ紙を粒子が通り過ぎてしまったことが考えられる。また、吸着時間による、化学物質の変化のリスクも考えられる。今回、24 時間と吸着時間を見定して実験を行ったが、水溶液作製後の生物の安定性の確認、竹炭による化学変化の有無など、吸着時間の最適化も事前に実験すべきだったと考える。

以上の考察や、吸光度測定時に使用した当の波長が溶液に合っていないことから、竹炭によってリン酸を吸着できるかは今回の実験からは分からなかった。ただ、吸着ができないとは言い切れないと考える。そのためとして測定がデータが重していないため結果の信頼性が少ないとあげられる。これからに網りを取り除く方法や、吸着量を増やすためにどのような条件があるか調べると同時に、炭の種類による比較を行うことでその効力についても確認していく。

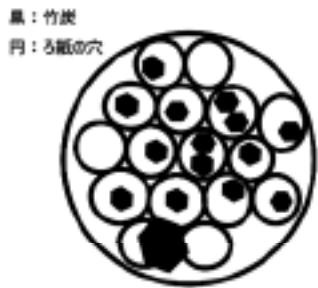


図5 竹炭をろ過する様子のモデル

### 5. 3を踏まえた実験

今まで察した通り、竹炭が紙のろ紙を通り過ぎているかを確認し、それを防ぐために以下の実験を考えた。

#### (1) ろ紙によるろ過

蒸留水 70.00ml に粉末の竹炭を漿さし2杯添加し、ガラス皿で十分にかくはんした後、ろ紙で溶液をろ過した。その後、ろ液を光学顕微鏡で観察した。

#### (2) ミリカゲルの粉末作成・装置完成

筒状とし、ガラスシリンダーを内いて  
粉末状にし、ガラスフィルターを乗せたジブリ一夜斗の上にその粉末を5mm  
ほど広げてできるようにならしめ、吸引ろ過用の装置を作成した。



図6 ろ過装置

#### (3) 吸引ろ過

①(2)で作成した装置に(1)と同じように、竹炭が混合した70.00mlの蒸留水を流し込んだ。

②①のろ液をもう一度(2)の装置でろ過した。

③②のろ液をさらに(2)の装置でろ過した。

④③のろ液を光学顕微鏡で観察した。

### 6. 結果

以下の写真は、ろ紙で溶液をろ過した場合のろ液の様子と、ろ液を光学顕微鏡で観察したときの様子である。

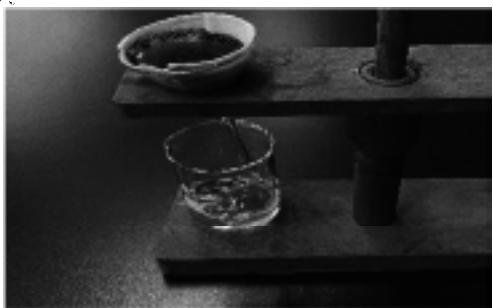


図7 ろ過中の様子

図8を見て分かるように、紙のろ紙では竹炭を十分にろ過することができず、竹炭の粒子がろ液に混入していることが分かる。



図8 光学顕微鏡で見たろ液

図9～図12はシリカゲルを用いた吸引ろ過装置で溶液をろ過した場合のろ液と蒸留水を比較したものと、ろ液を光学顕微鏡で観察したときの様子を表したものである。



図9 (2)のろ液(左：蒸留水 右：ろ液)



図10 (2)②のろ液(左：蒸留水 右：ろ液)



図11 (2)③のろ液(左：蒸留水 右：ろ液)

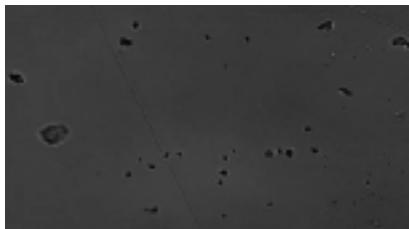


図12 (3)④の光学顕微鏡での液を観察した様子

図りから分かるように、シリカゲルの層があつても、ろ液はでわかるぐらいに濁っていた。しかし、ろ過を2回、3回と重ねるうちにろ液は無色に近付いていった。ろ過した目のろ液は、目視では無色になっていた。しかし、光学顕微鏡でろ液を観察すると、ろ過しきれなかつた竹炭の粒が見られた。

#### 7. 考察

今日の実験で竹炭をろ過しきれなかつたのは、シリカゲルの層が薄かつたからだと考えた。そこで、シリカゲルの層を3cm, 5cmくらいまで高くし、どのくらい高くしたら竹炭を十分にろ過することができるのか確かめる。

#### 8. 結論

今日の実験では、竹炭でリン酸イオンを吸着できるのか分からなかつた。

#### 9. 感想

今回、竹炭のリン酸イオン吸着能を調べられなかつた大きな原因は、リン酸イオン水溶液に添加した竹炭の粉末を十分にろ過しきれなかつたことだと考えられる。そのため、竹炭を十分にろ過するためにシリカゲルの層をより高くして実験をしていきたい。同時に、シリカゲルにリン酸イオンの吸着能があるのかを確かめる。また、この方法でもろ過できない場合は、表面積が小さくなり吸着能が低くなってしまうが、竹炭の粒子を大きくして実験をしたい。

リン酸イオン水溶液に竹炭を添加し、24時間放置したところ、リン酸イオン濃度が竹炭を添加する前よりも高くなってしまった。活性が考えられる。よって、水溶液の放置時間を短くしたときの濃度の変化を調べ、竹炭を添加してから放置する時間による吸着能の変化も調べたい。

竹だけでなく、ほかの物質を炭にした場合のリン酸イオン吸着能を調べ、どの物質がリン酸イオンを吸着するのに適しているかも調べたい。

#### 10. 謝辞

今日の研究をするにあたって、なかなか思ったような結果が出てない中、協力してくださいり、多くのアドバイスをくださいました田安希子先生並びに米本和生先生に深く感謝し、御礼申し上げます。

#### 11. 参考文献

- 「鳥田川の水質調査」徳山高等学校

# 肥料の組成がジャゴケの成長に与える影響

大田 清貴、高瀬 明一  
白川県立磐田高等学校

指導 小野 仁志

## アブストラクト

コケに肥料を余分に与えると、成長の仕方に差がみられるのか、枝葉のシャゴケを使用してリン・カリウム・窒素の成分の濃度やそれらの組成を変えながら調べた。その結果、低濃度のカリウムや窒素はコケの成長を促進するが、リンは低濃度でもコケを死滅させる働きがあることがわかった。統いて、シャゴケをシート状にして土の上に置き、日差しの有無で育成させた実験を行った。その結果、コケシートが土を育てし、雑草の侵入を防ぐことが確かめられた。これらの実験を通して、肥料を有効に用いながらコケシートを育成させ、雑草の侵入や成長を防ぐする方法について探る。

## 1. 研究目的

コケに肥料を与えると何影響がある、といった意見がよく聞かれる。また、SDGs を目標として環境保全や都市の緑化活動も盛んに行われており、土壤を必要としないコケは都市の緑化に最適である。そこで私たちは肥料が本当にコケの成長に影響を及ぼすのか、低濃度の肥料がコケの成長を促すのであれば肥料の中のどの栄養素がコケの成長を促すのかを調べたいと考えた。そこで世界的に分布が広く、有毒汚染物質や乾燥に対する耐性が強いジャゴケというコケを対象とし、肥料の多量要素であるリン、カリウム、窒素の濃度がジャゴケに与える影響について調べたい。また、その実験結果を元に、販売されているハイポネックスという化学肥料について、ジャゴケの生育に適した濃度を調べたいと考え、実用化に向けて実験を行った。

## 2. 研究方法

### (1) ジャゴケの用意

#### ① コケ用栽培設備

本研究ではジャゴケ（図1）の生育環境の条件をそろえるために、この条件下に水耕栽培を探

んだ。大まかな仕組みとしてはポンプによってトロ半円内の水を揚水し、葉状体に揚水した水を噴射することでトロ半円内の水を循環させ、トロ船での水環境と湿度を維持するというものである。図2はこの仕組みを模式的に表したものである。

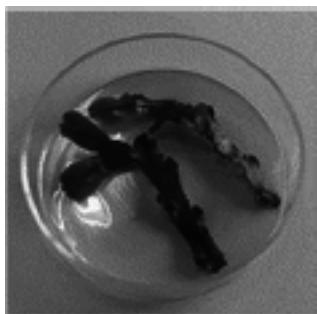


図1 ジャゴケ

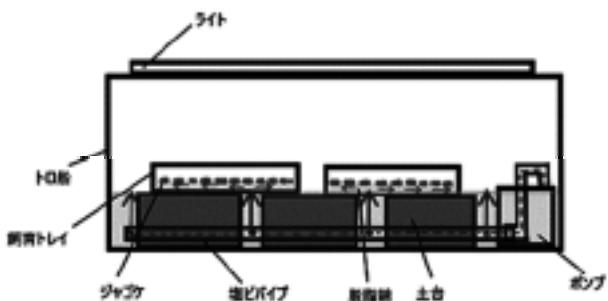


図2 研究に使用した水耕栽培設備

## (2) 準備物

- ・ジャガイモ（実験開始時の質量一斤 0.20 g）
- ・供試識別用シール
- ・挡脂紺（一枚 0.10 g）
- ・シャーレ
- ・挿込式ハサミ（5ml 仕様）
- ・照明（寿命 1年） フラッシュ LED 900 ブラック  
今光東 ISS01Lc パネル W937×D51×H85

## 3. 実験

### 実験1 肥料の組成による影響

#### (1) 実験目的

ジャガイモの肥料の組成による影響を調べる。

#### (2) 実験方法

実験で使用した肥料は、表1の通りである。なお、ハイポネックス原液には窒素、リン、カリウム、マグネシリウム、マンガン、ホリ素等が含まれておらず、ハイポネックス35倍はハイポネックス原液約35倍希釈、ハイポネックス350倍はハイポネックス原液約350倍希釈に相当する。35倍、350倍（リン酸、炭酸カリウム、硝酸）の溶液の濃度はそれぞれハイポネックス35倍、350倍における溶質の濃度と等しい。（実験2～4においても同様の表記をしている。）

実験手順に従っては

- ・供試識別用シールをシャーンに貼る
- ・シャーレ底に挡脂紺一枚とジャガイモ 0.2 g を載せる
- ・シールに対応した溶液を 3.0 ml ずつ滴下してシャーレに蓋をし、様子を 3 遊間カメラで撮影し観察する。

察する。

・実験後、挡脂紺からジャガイモをはがし、ジャガイモの挡脂紺への定着度を評価する。

表1 実験1で使用した薬品

薬品	濃度 (mg/L)	濃度 (%)	pH
ハイポネックス	1	3.5	7.42
ハイポネックス	0.1	35	7.63
リン酸-H <sub>2</sub> PO <sub>4</sub>	0.1	3.5	1.66
リン酸-H <sub>2</sub> PO <sub>4</sub>	0.01	35	1.62
炭酸カリウム(K <sub>2</sub> CO <sub>3</sub> )	0.05	3.5	10.27
炭酸カリウム(K <sub>2</sub> CO <sub>3</sub> )	0.005	35	9.63
硝酸(HNO <sub>3</sub> )	0.06	3.5	1.67
硝酸(HNO <sub>3</sub> )	0.006	35	2.57
リン酸-尿素ソルブ	0.5	35	2.23
リン酸-尿素ソルブ	0.05	350	7.00
リン酸-尿素	0.005	3.5	1.63
リン酸-尿素	0.0005	35	1.69
硫酸カリウム正味	0.02	3.5	9.04
硫酸カリウム正味	0.002	35	2.00
水(1L)			7.0

各溶液のpHは実験後に計測した値（実験2、3も同様）

#### (3) 結果

経過観察で確認された変化に関する気付きを以下に記す。

##### ○ハイポネックス

・35倍で9日目から仮根の付け根が黒変した。

##### ○リン酸

・2日目から葉状体が部分的に黄変し始め、4日目には黄変部が全くなってしまった。

##### ○炭酸カリウム

・35倍で2日目頃から仮根の付け根が黒変し、10日目から葉状体が一部黄変し始めた。

##### ○硝酸

・35倍で2日目から葉状体の一部が黄変し始めた。

（枯れる速度はリン酸35倍より早い）

##### ○リン酸+炭酸カリウム

・2日目から葉状体一部が黄変し始め、7日目に完全に黄変した。

##### ○リン酸+硝酸

・2日目に葉状体全株が黄変した。

## ○炭酸カリウム+硝酸

・変化なし

ここで、ジャゴケの成長の度合いを比べるために、実験前と実験後でのジャゴケの収穫質量を計測したデータから、実験後のジャゴケの収穫質量

実験前のジャゴケの収穫質量で計算した値をジャゴケの成長率とする。ジャゴケが枯れたかった項目についてこの成長率を図3に示した。たぶん、ジャゴケの仮根が脂肪組織を蓄積しており、質子の計測が困難であったため仮根の質量は含まれない。

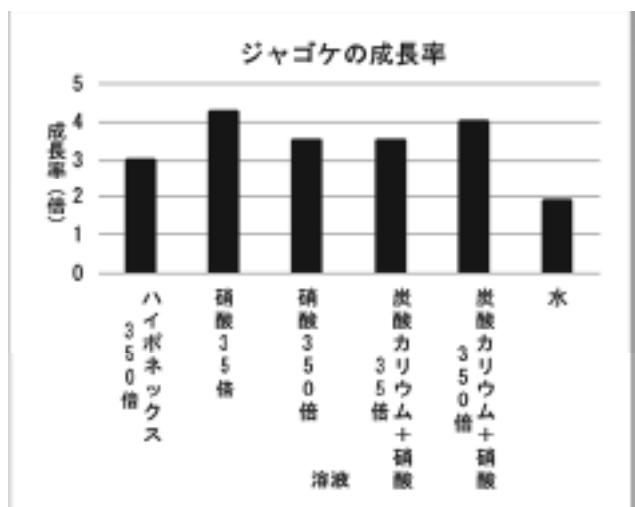


図3 実験1 ジャゴケの成長率

実験においてジャゴケが枯れなかつたものでは、ジャゴケの成長率はいずれも大きい傾向が見られた。また、図3よりジャゴケの成長率が水よりも大きかった薬品は、炭酸カリウム 350倍、硝酸 350倍、炭酸カリウム+硝酸 350倍、炭酸カリウム+硝酸 350倍、ハイボネックス 350倍、ハイボネックス 350倍であった。炭酸カリウムと硝酸については、濃度によって、成長率に大きな差が確認された。

実験後に仮根の脂肪組織への定着が確認されたものは、ハイボネックス 350倍、クロン酸 350倍、硝酸 350倍、炭酸カリウム+硝酸 350倍であった。そのうち特に発達しているものは、ハイボネックス 350倍、炭酸カリウム 350倍であり仮根が脱脂

過の最初まで達していた。

## (1) 考察

・カリウムは一般的にはかの成分に比べて吸収されやすく、過剰に吸収されると葉が黒く変色する性質をもっており、今回ジャゴケでも同様の原因で葉状体が黒化になつたものと思われる。ハイボネックス 35 倍においても同様の変化が起きたことから、炭酸カリウムの影響による可塑性がある。

・豆液底溶液のみを滴下した際、滴下した成分の過剰障害や他の成分の欠乏症が引き起こされたり、反応が強いたりした可塑性がある。

・一般的にカケ植物以外の植物において、カリウムは根の発育を促進する成分となる。カケ植物には「*の塊物の塊な根*」は存在したいが、炭酸カリウムを豆液底溶液を滴下した場合に成長率が大きくなり、仮根が増殖したことから、ジャゴケの仮根が植物と同様の過程で成長する可塑性がある。

## 実験2 肥料に含まれる多量元素単体による影響

### (1) 実験目的

肥料の多量元素である、リン、カリウム、窒素のうち実験1においてジャゴケの成長が確認されたカリウムと塗液の濃度の違いがジャゴケに与える影響を調べる。

### (2) 実験方法

実験方法について実験1と同様である。

また、実験で使用した薬品は表2の通りである。

表2 実験2で使用した溶液

薬品名	希釈倍率(倍)	pH
炭酸カリウム1	250	11.24
炭酸カリウム2	350	9.92
炭酸カリウム3	500	10.42
炭酸カリウム4	1000	10.72
炭酸カリウム5	2000	10.54
硝酸1	250	2.38
硝酸2	350	2.57
硝酸3	500	2.68
硝酸4	1000	2.96
硝酸5	2000	3.3
炭酸カリウム + 硝酸1	250	10.5
炭酸カリウム + 硝酸2	350	9.92
炭酸カリウム + 硝酸3	500	10.23
炭酸カリウム + 硝酸4	1000	10.3
炭酸カリウム + 硝酸5	2000	9.35
水		7.27

### (3) 結果

満適気球で確認された変化に関する気づきを以下に記す。

#### ○炭酸カリウム

- ・350倍で最も大きい成長率が確認された。
- ・濃度が低くなると成長率が低くなる傾向があった。

#### ○硝酸

- ・250倍、350倍、500倍を滴下した場合には、5-11から5-16の溶液に変化している部分において変変が起つた。
- ・500倍や1000倍の時に特に大きい成長率が確認された。

#### ○炭酸カリウム+硝酸

- ・溶液の濃度が高いほど、成長率が大きくなる傾向があった。

よし、実験1と同様にジャガイモの成長率を求め、ジャガイモが扱わなかった項目について図4、5、6に示した

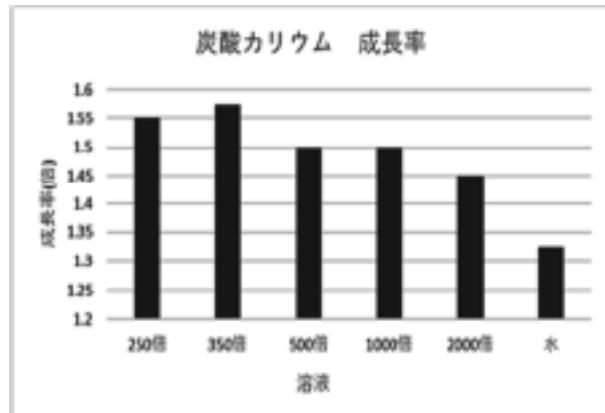


図4 炭酸カリウムの成長率

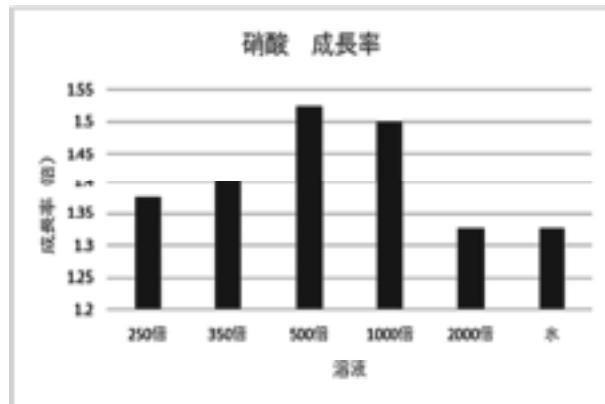


図5 硝酸の成長率

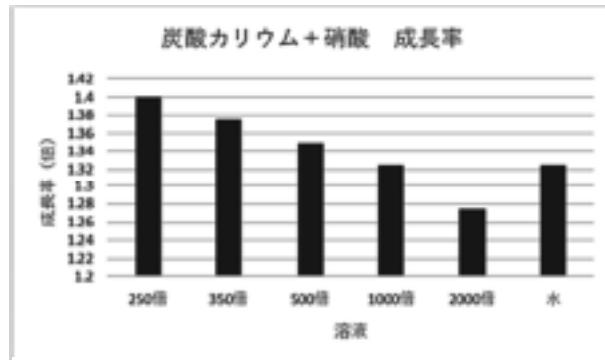


図6 炭酸カリウム+硝酸カリウムの成長率

### (4) 考察

- ・炭酸カリウム+硝酸の場合に成長率が他の要素よりも低いのは溶液に含まれる多量元素各元素の量が過分であるからと考えられる。
- ・炭酸カリウムを含む溶液を流下した場合、濃度が高いほど成長率が大きくなることが分かった

### 実験3 ハイポネックスの濃度の違いによる影響

#### (1) 実験目的

化学肥料の一種であるハイポネックスの濃度の違いがジャガイモに与える影響を調べる。

#### (2) 実験方法

実験方法については実験1と同様である。また、実験で使用した薬品は以下の通りである。

表3 実験3で使用した薬品

薬品名	希釈倍率(倍)	pH
ハイポネックス1	250	7.96
ハイポネックス2	350	8.1
ハイポネックス3	500	7.98
ハイポネックス4	1000	7.96
ハイポネックス5	2000	7.97
水		7.27

#### (3) 結果

実験1と同様にジャガイモの成長率を求め、ジャガイモが枯れなかつた項目について図7に示した。

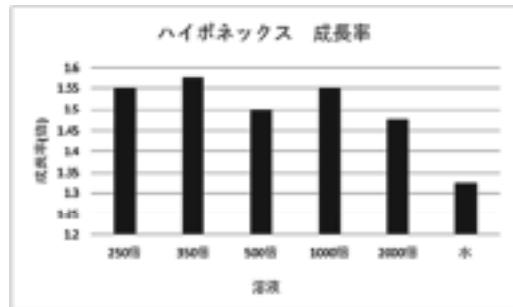


図7 ハイポネックスの成長率

#### (4) 考察

測定するハイポネックスの濃度によってジャガイモの成長率の違いはそこまで大きくはないことが分かった。

またこれまでの実験結果から、耕作放棄地の一塊地等の代わりとしてコケの実用化を検討したい。そこで私たちはジャガイモのシートが防草シートの様な道具を持つのか検証を行った。

### 実験4 ジャガイモの防草シートとしての可能性

#### (1) 実験目的

ジャガイモで制作したシートの「地下での健廻状態と、雑草の発生状況について調べる。

#### (2) 実験方法

プラスチックケースに植物の栽培用に使用していた土を入れ、太陽が直射装置の裏側を向いたプラスと何も覆いかないプラスに分け、それぞれのプラス今後をジャガイモのシートで覆った(図8)。毎日同じ時間帯に水やり、気温・湿度の測定を行った。そして、コケの生育状態と各プラスの雑草の有無について経過観察を約3週間行った。

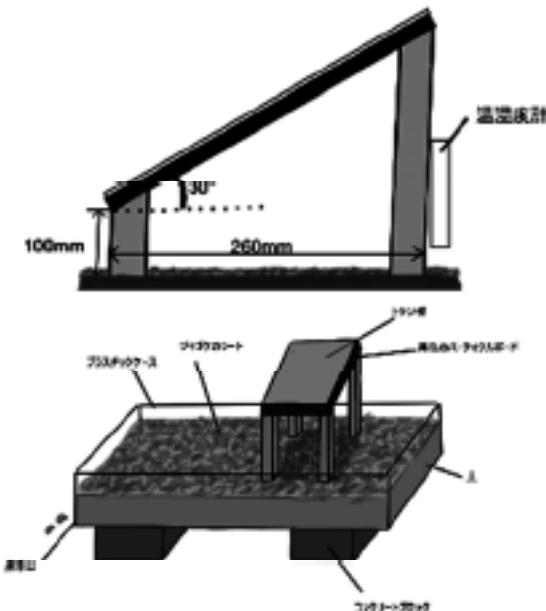


図8 実験5 実験装置

#### (3) 結果

実験期間中の気温は、平均18°C、湿度は平均51%であった。実験期間中の経過観察において植生は発生せず、ジャガイモの生育状態も正常で、コケシートが土に着生する様子が確認された。

#### (4) 考察

ジャガイモのシートを敷くことで雑草の発芽をある程度防ぐことが可能であるといえる。また、「点」においてジャガイモの保存は可能であると考えられる。

#### 4. 結論

以上より、ジャゴケでは水のみで栽培したときよりも低濃度の肥料で栽培したときのほうが成長率は大きくなるということが分かった。特に低濃度の炭酸カリウムや硝酸はジャゴケの成長を促進することが分かった。また、リン酸を含む溶液によりジャゴケが枯死するということが分かったため、ハイボックスに限っては微量元素によるソルの効果の緩和が行われていると予測される。なお、被子植物で肥料を与えた場合根から吸収するのにに対して、コケの場合茎全体から吸収するため、肥料の成分が直接葉緑体をもつ細胞に影響を与えるコケが生存できなくなる可能性がある。

以上のことから、溶液の種類により最も成長を促進しやすい濃度があり、肥料がコケに影響があるということは必ずしも正しいとは言えず、肥料はコケの成長に有効であるといえる。

#### 5. 展望

今回の実験では、過量ジャゴケの供給を行ったが、さらに長い期間観察することによってジャゴケの成長速度について詳細に調べたい。なお、ハイボックス原液は、主に土壌で栽培する植物に用いるため、成分により吸収速度に差が付いている可能性があり、今後被子植物との比較が必要である。

また、ジャゴケの防草シートとしての実験をさらに長期にわたり行い、実用化を目指したい。

#### 6. 参考文献

- 株式会社ハイボックスジャパン
- 「化学肥料に対する知識」 BST 生物科学リサーチ  
肥料成分の水溶性、ク溶性、可溶性
- 「栽培作物の栄養診断と土壤診断技術」農林水産省
- 「病害虫・生垣障害」タネイ産業株式会社
- 「水質環境によるジャゴケの変化の違い」人  
三 淳貴、高原 明二香、原田 龍真、横田 優希、田中 太陽、斎藤 晴英 2022年3月 県立

#### 立徳山立等学校令和3年度生徒課題研究論文集

- 「An integrated solar-driven system produces electricity with fresh water and crops in arid regions」 Renyan Li Mengchun Wu Sata Meid Chen Jin Zhang Wenbin Wang Cell Reports Physical Science

# 大根おろしの辛味成分イソチオシアネートによるカビの増殖抑制効果の調査および食品への活用

小寺紗奈、横畠博英、木優佳、北川大祐、前原朱

山口県立徳山高等学校

卒業教員 小川重和

## アブストラクト

食品の管理を容易にするために、大根に含まれる辛味成分イソチオシアネートの抗菌作用や抗酸化作用を利用してカビの増殖を抑制することができるかどうか調査した。その結果、イソチオシアネートにはカビを抑制する作用があることが分かった。しかし、大根おろしのしづり汁を食品に吹きかけた方法では食品の風味を損ねてしまうため、イソチオシアネートを食品の管理に利用するためにはまだ課題が多い。

## 1. 研究目的

大根などをするおろした際に感じる辛味には、イソチオシアネートという成分が含まれていることを知った。そして、これらには抗菌作用や抗酸化作用があることが分かった。これを利用して食品を保存する際のカビの発生を抑えることができれば、開封後や更に後の食品の管理がしやすくなるのではとろく。大根は比較的安価で手に入りやすく、汎用性も高いため、利用する上で二大がしやすいと考えた。

## 2. 研究方法

### (1) 実験に使用した器具や材料

- ・食パン
- ・大根
- ・インキュベーター
- ・ストックバッグ

### (2) 実験方法

- ① 大根をすりおろして絞り、大根おろしのしづり汁を作る。
- ② 食パンの上を切り落とし、白い部分を

3.5 cm四方に切り分ける。その後、食パンの上面に蒸留水を吹きかけたもの、前面に吹きかけたもの、①を片面に吹きかけたもの、背面に吹きかけたものをそれぞれストックバッグに入れる。それぞれ12枚ずつ用意する。

- ③ ②のストックバッグを、10°Cに温めたインキュベーターに入れる。

ストックバッグ内の食パンの周囲には空気を含ませ、真空に近い状態にならないようにした。また食パンを観察する際、上下を入れ替えて、ずっと同じ面がインキュベーターの底に接触しないよう心配した。

観察は月曜から金曜の毎日行い、カビが増殖した食パンの枚数を記録した。しかし、冬や春、冬季休業により観察できていない日もある。

## 3. 結果

### (1) 蒸留水を吹きかけた食パン

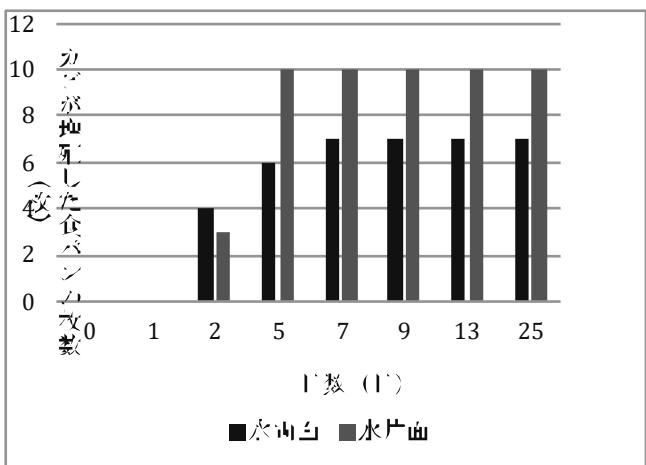


図1 蒸留水を吹きかけた後の日数経過に伴う  
カビが増殖した食パンの枚数の変化  
(12枚中)

実験を開始した11月14日から7日後まではカビが確認された食パンの枚数は増加した。しかし、9日後以降食パン枚数の増加は見られなかった。

2ヶ月の時点では蒸留水を両面に吹きかけた食パンの方がカビの増殖した食パンの枚数に多かったが、5ヶ月以降は片面に吹きかけた食パンの方がカビの増殖した食パンの枚数が多くなった。

最終的な結果としては、食パン12枚中  
片面に吹きかけた食パン…7枚

両面に吹きかけた食パン…10枚  
にカビの増殖が確認された。

また、カビが増殖しなかった食パンは、軽く飛ばしたときつけるとコンコン音が鳴るほど固く、水分はほぼ蒸発していた。

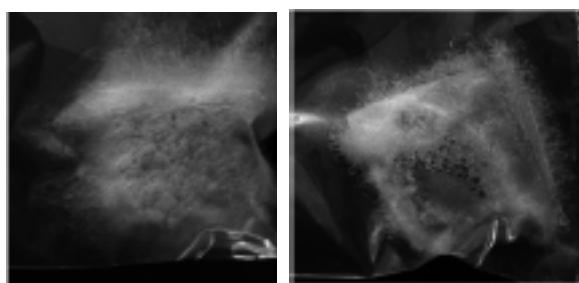


図2 7日目以降の蒸留水を片面に吹きかけた食パンの外観

図2では、以下のような事柄が確認された。

- ・白色、灰色、薄桃色のふわふわした鶴のようなカビが食パンの周辺に増殖した。
- ・赤褐色、緑色のカビが蒸留水を吹きかけた面に増殖した。
- ・黒色、茶色のカビが食パンの内部に増殖した。

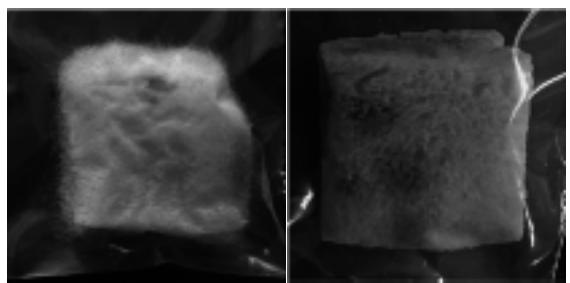


図3 7日目以降の蒸留水を片面に吹きかけた食パンの外観

図3では、以下のようないかだが確認された。

- ・白色、灰色のふわふわした鶴のようなカビが食パンの周辺に増殖した。
- ・赤褐色のカビが蒸留水を吹きかけた面に増殖した。
- ・黒色、茶色のカビが食パンの内部に増殖した。

## (2) 大根のしぼり汁を吹きかけた食パン

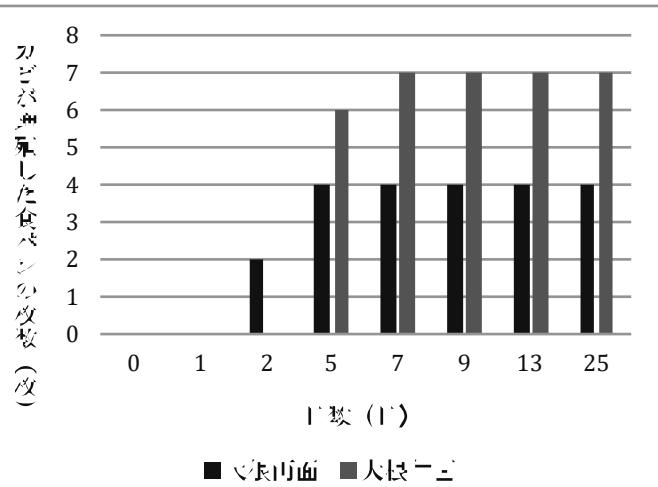


図4 大根おろしのしぼり汁を吹きかけた後の日数経過に伴うカビの増殖した食パンの枚数の変化 (12枚中)

実験を開始した12月14日から7日後まではカビが増殖した食パンの枚数は増加したが、9日後以降は増加が見られなかった。

大根のしぼり汁を片面に吹きかけた食パンは、3日後から急激に増加した。

21日の時点では大根のしぼり汁を片面に吹きかけた食パンにのみカビが増殖したが、5日後以降は正面に吹きかけた食パンの方がカビの増殖した食パンの枚数が多かった。

最終的な結果としては、食パン12枚

片面に吹きかけた食パン…4枚

片面に吹きかけた食パン…7枚

にカビの増殖が確認された。

また、カビが増殖しなかった食パンは、軽く手にたたきつけるとコンコン音が鳴るほど固く、水分はほぼ蒸発していた。

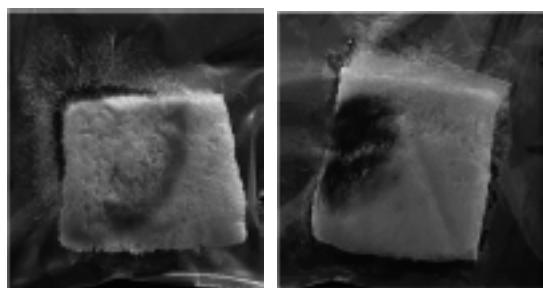


図5 7日目以降の大根おろしのしぼり汁を片面に吹きかけた食パンの外観

図5では、以下のようないくつかが確認された。

- ・白色、灰色のふわふわした毛のようなカビが食パンの周辺に増殖した。
- ・赤紫色、緑色のカビが茶碗水を吹きかけた面に増殖した。
- ・黒色のカビが食パンの内部に増殖した。

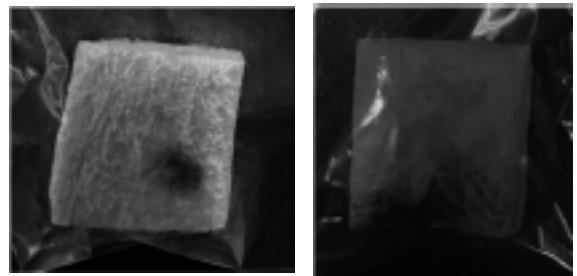


図6 7日目以降の大根おろしのしぼり汁を両面に吹きかけた食パンの外観

図6では、以下のようないくつかが確認された。

- ・白色のふわふわした毛のようなカビが食パンの周辺に増殖した
- ・黒色、緑色のカビが食パンの内部に増殖した。

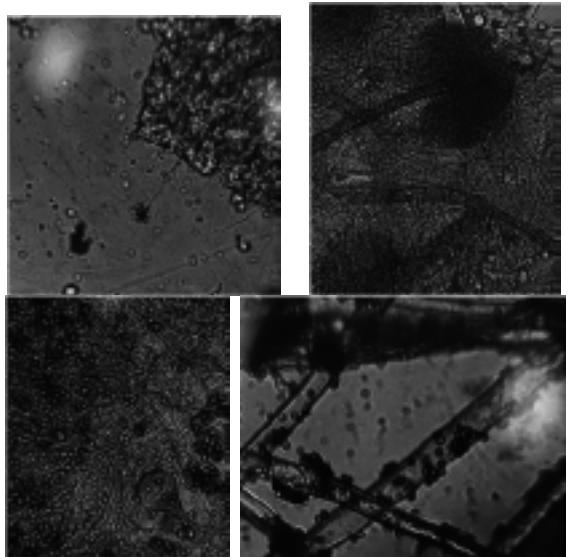


図7 増殖したカビの顕微鏡写真

#### 4. 考察

図1、図4より、カビが確認された食パンの枚数は2日目から増加していることから、カビは実験方法③の段階で入ってきたと考えられる。

実験開始前の考察では、蒸溜水と大根おろしのしぼり汁を正面に吹きかけた食パンに比べて、片面に吹きかけた食パンの方がカビの増殖した個体数が多くなると予想していた。両面に吹きかけた食パンの方が含まれる水分量が多い

からである。しかし実際には、刻1、刻4の比較より、回正に吹きかけた食パンよりも市販に吹きかけた食パンの方がカビの増殖した食パンの枚数は多かった。これは、食パンの表面が水分に緩和されたことで外気と遮断され、カビの増殖に必要な酸素を行られなくなつたためだと考えられる。

また、7日目以降終末に変化が見られなくなったのは、食パンの気泡を含まれるカビの増殖に必要な水分が完全に蒸発したことが原因だと察できる。

2回まで蒸留水や大根おろしのしぶり汁を両面にかけたものの方がカビの増殖した食パンの枚数が多かった原因については、水分量が多い方がカビが繁殖しやすいことに加え、食パンの気泡を含まれる要素によってよりカビの増殖が促進される状態になったことだと推測される。

また、増殖したカビは主に接合菌類と完全菌類であると考えられる。色や形状、顕微鏡検査からカビの種類を判断すると、

ケカビ（学名：*Mycor*）

アカカビ（学名：*Fusarium*）

オオカビ（学名：*Faeculitum*）

コウジカビ（学名：*Aspergillus*）

クロカビ（学名：*Glaucosporium*）

などであると推測される。

増殖したカビはどれも全品、仕戸内、三塙など広範囲に分布しているため、大根に含まれるイソチオシアネートは様々な環境に滋生するカビの増殖を抑制する効果が期待できる。

## 5. 結論

蒸留水を吹きかけたパンよりも大根おろしのしぶり汁を吹きかけたパンの方がカビの増殖した食パンの枚数が少なかったことから、大根おろしのしぶり汁にカビを防ぐ作用があることがわかつた。これらの結果はイソチオシアネートの効力によるものと考えられるが、検定はでき

ない。そのため、今後これらを検定することが課題である。これらの結果がイソチオシアネートによるものだと假定すると、イソチオシアネートは24時間で効力を発揮してしまう可能性が高い。また、大根おろしのしぶり汁を吹きかけると食感も損ねてしまう。今後はこれらの事柄を視野に入れながら、食生活の管理に利用するために実験を行っていきたい。

## 6. 謝辞

今回の研究を行うにあたり、カビの発生を観察、実験の条件や方向性について助言や指導をしてください、毎回の実験でお力添えをいただいた小田先生はじめ、お世話になつた先生方に感謝いたします。また、本研究は徳山高等学院の校内研究会を復元して研究しました。

## 7. 参考文献

アリルイソチオシアネートによる食生活の健全化研究

<https://www.jstage.jst.go.jp/article/jism/>

## 紫外線の可視化

中木央汰、佐野田亮太、森賢人、坂根愛理、山本直紀  
山口県立恋山高等学校  
指導教員　伏谷 健志

### アブストラクト

「私たちの生活に密接にかかわりつつも、その姿を目に見ることができない紫外線を、手元のセンサとプログラムを用いて、紫外線量を数値として可視化することができるようなセンサ装置の開発をした。このセンサによって、音を用いて紫外線量を把握することができた。

### 1. 研究目的

ここ近年地床温暖化の影響により、紫外線対策の重要性が高まっているように思う。

それに、日傘や「洗顔上めを利用する人が増えてきています。今まで夏に行っていた運動会が学校によっては熱中症になりにくい、つまり紫外線の弱い春や秋に行われるようになつたりなどから分かる。

また、具体的なデータとして、国内での紫外線量を示した文書から紫外線量が年々増加傾向にあること。さらに、日焼けに関するアンケート結果(図2及び図3)から2017年時点でも多くの人が一年中、様々な理由のもと「日焼け対策をしていることが分かる。

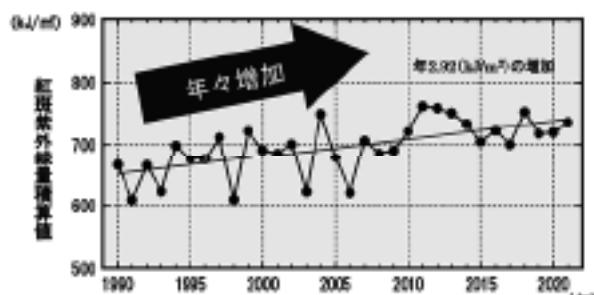


図1 (1990年から2020年の紫外線量の推移)

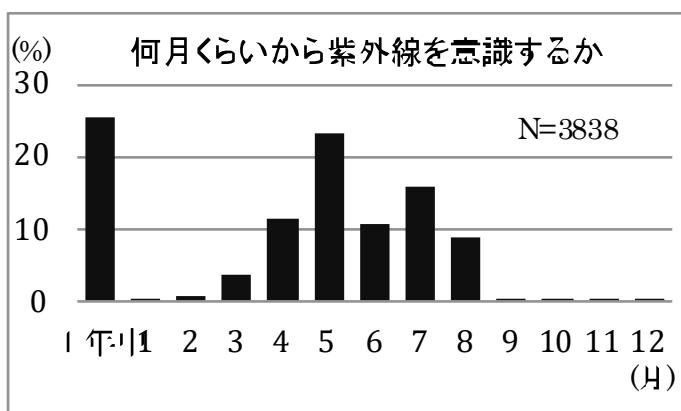


図2 (紫外線を意識する月のアンケート)

あなたが日焼けを気にする理由は何ですか？

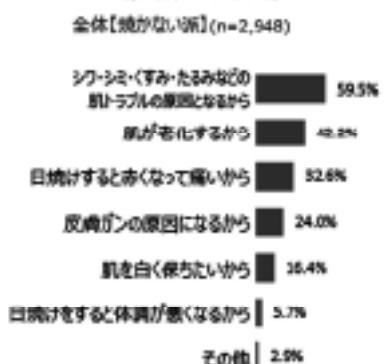


図3 (日焼けを気にする理由)

これらのことからも、紫外線対策の重要性が高まっているのが分かるが、ここで私たちが疑問に思ったのは、果たして人々は見えない紫外線に対して効果的に対策をとれているのか、ということ。「日が降るから気をつけで」とだけ言わされたとき、どのくらい日が降るのか分からなければ、チリたたみ傘だけでは済むのか、はたまた防水スプレーを吹きかけた合羽を用意しなければならないのか分からぬことと同様ように、その日々の紫外線量を把握していないければ、対策が大していられない程に入念に準備してしまったり、その逆も起きてしまったりすると考えた。そこで私たちは、紫外線を可視化できるようにし、より効果的に紫外線対策ができるようにすることを目的である。

### 2. 研究方法

#### 研究I Arduino プログラムの作成

紫外線を可視化する装置を作るためには、紫外線センサやブザーを装備した基盤を作成する必要があるため、電子工作に慣れているArduinoを使用した。Arduino のプログラムは、紫外線センサが読み取った紫外線の値に比例した電圧を出力し、出力した電圧をArduino nano の A6 ピンが読み取る。そして、読み取った電圧に比例した大きさの音をブザーが鳴るように、tone 関数を使用したプログラムを作成した。

## 研究Ⅱ 基盤の作成

(1) その説明のように、紫外線を可視化する装置を作るためには、紫外線センサやブザーを取り付いた基盤を作成する必要がある。また、紫外線センサは、紫外線の値に比例した電圧を出力するセンサと、紫外線の値に比例した電流を出力するセンサがある。今では、Arduinoでに接続される電圧を出力する「ML8511」という紫外線センサを使用した。次に、Arduinoには小型で、持ち運びやすい「Arduino nano」を使用した。ブザーは、音の大きさを音量で変更できる「電子ブザー」を使用した。

## 研究Ⅲ 紫外線量の測定

私たちに、装置が正しく作動しているのかを調べるために、2つの実験を行った。

### (1) 大きな紫外線量の差の測定

大きな紫外線量の差が読み取れているか調べるため、晴れた天気の日に紫外線が強い場所と弱い場所（駐車場と教室）で装置を使用して紫外線量を測定した。屋外では、太陽がサンルームに当たるが、屋内では直接「光がサンルームに当たっていない。」私たちも、屋内よりも屋外のほうが、大幅に紫外線量が増加すると予想した。

### (2) 小さな紫外線量の差の測定

小さな紫外線量の差も読み取ることができるのかの実験を行うため、窓の外に窓からの距離と紫外線量を測る実験を行った。この実験2に末って、屋外と屋内で行った実験よりも微細な紫外線量の差を測ることができると予想した。私たちも、窓からの距離が離れるごとに紫外線量は微子音の減少していくと予想した。

## 3. 結果

研究Ⅰより作成したプログラムが、図4である。

また、研究Ⅱより図5のような基盤を作成した。実際に基盤を使用するときは、図6のように学校配布のsurfaceを使用して、コードで繋ぎ使用する。

研究Ⅲ(1)の結果は以下の通りである。  
計測結果としては(図7)のようになった。屋内では紫外線量の値が330mV前後(最大値1023mV)なのに対して屋外では550mV以上といった値になっている。これより、紫外線量は屋内と屋外で大幅な差がみられることが分かる。

また、窓からの紫外線量(数字で計測)を測定した研究Ⅲ(2)の結果を表したのは、図8のグラフである。このグラフより窓からの距離と紫外線量が比較していることが分かる。これ

より、窓からの距離と紫外線量は相似関係にあることが分かる。このことから、紫外線センサは、微量の紫外線量の差も読み取れることが分かった。

```
int VOLUME;
void setup(){
    Serial.begin(9600);
}
void loop(){
    VOLUME=analogRead(A6);
    Serial.print("VOLUME");
    Serial.println(VOLUME);
    tone(A5,VOLUME,200)
    delay(100);
}
```

図4 (プログラム)

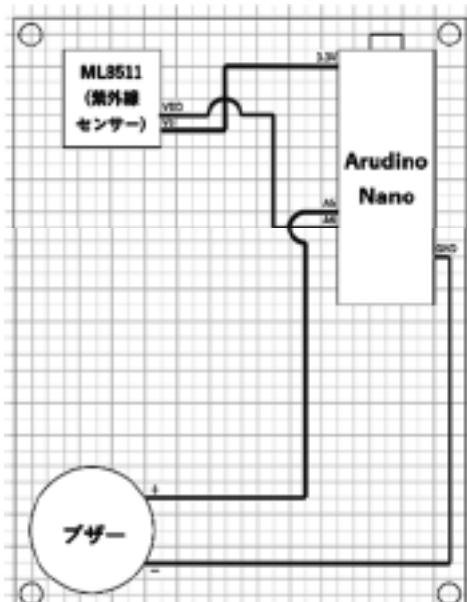


図5 (基盤の全体図)

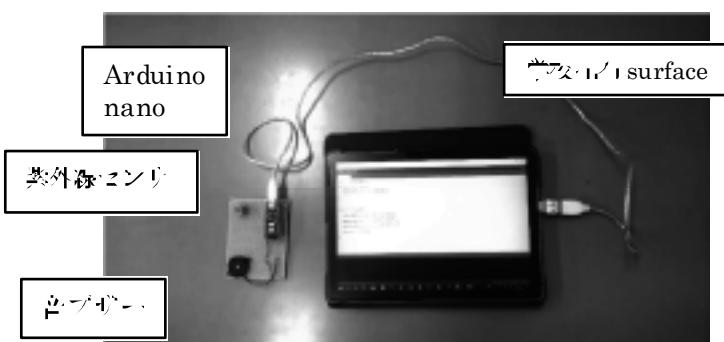


図6 (全体写真)

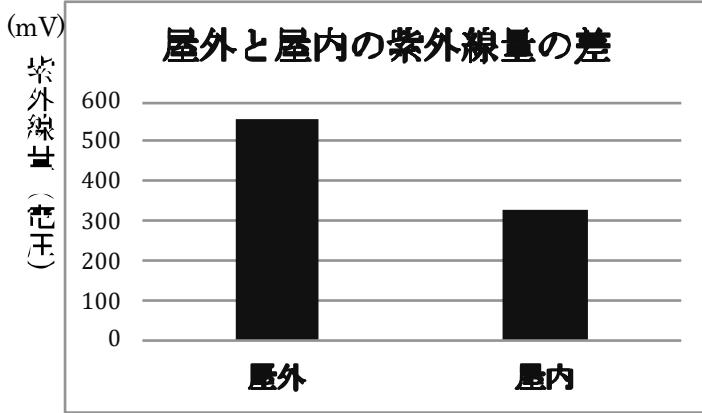


図7 (屋内と屋外での紫外線の計測結果)

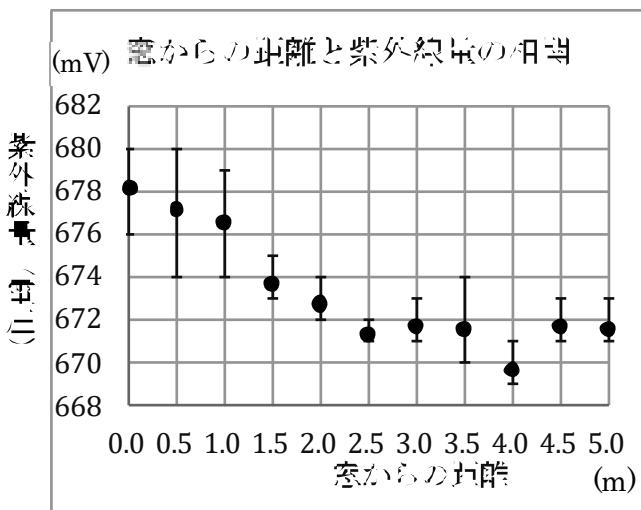


図8 窓からの距離と紫外線量の計測結果

#### 4. 考察

結果より、屋内では屋外より換算された紫外線量が少ないこと、窓からの距離と紫外線量が負の相関関係にあることが分かる。また、図7で示されている紫外線量の値は、屋外での紫外線量の値よりも小さい。

これから、紫外線量は、屋内ではつねに屋外で換算した値よりも小さな値を示し、また窓からの距離が離れるほどそれに応じて減少していくものと考えられる。また、窓から 2.5m より離れると、紫外線量がほぼ横ばいになることから、窓から一定距離離れると、紫外線量は一定になることが分かった。

さうに、紫外線量が減少していくと同時に「光が当たりにくくなっていること」や、「光に紫外線が含まれていること」から、紫外線量は、「光の量」に依って決まっていくものではないかと考える。

今回の研究で用いたセンサでは、紫外線の大まかな量を測ることができたが、図8から、とく

に窓からの距離が 3.0~3.5m 以上と 4.5~5.0m 以上で測定した数値が不安定なものとなってしまったことがわかる。

この原因として考えられることは二つあり、一つは、元ほど述べた紫外線の強い角度と弱い角度は、それぞれ、季節が秋の時点での屋外と外からの光がほとんど入らない校内の一部であり、それらの場所における紫外線量について私たちが誤解しているということが挙げられる。

もう一つは、センサの使い方、及びArduino のプログラムが上しくないということが挙げられる。前者の対処は困難なことではないが、今回の研究ではその場その場における確固たる紫外線量を測定していたかったため、今回の研究にて見受けられた不自然な数値を正しいものとしてとらえるための根拠がなかったと思われる。ただし、紫外線の強弱のある程度の差は人間の感覚によるものでも理解することができるとしてもあるとも思われるため、後者のほうはうがより原因に近いと考えられる。このことから、人間の紫外線の強弱に対する感覚と、其他のデータから見る光の高さの強弱が疎かなく適合できるようにするのが、私たちの研究におけるひとまずのリストを挙げるうえでの必須条件である。

#### 5. 結論

以上より、音を用いて紫外線を計測ができるようになり、より効率的に紫外線対策ができるようになることを達成できたが、データの正確性や誤差の範囲が大きいことなどの課題である。

#### 6. 謝辞

今ご私たちのもとで運営に乗っていたり、プログラミングの指導を行ってくださったり、以後まで暖かく見守ってくださったりしていただきた篠山高校科学部生物科の前門の才介先生、三鶴活の先生方に感謝申し上げます。この研究は、山口県立篠山高等学校の校内研究費から助成をいただいているります。

#### 7. 参考文献

大東美幸, 『iPhone Swift + Phone アプリ開発入門ノート』, 株式会社ソーテック社, 2018.

# カーブミラーの利便性向上で交通事故を減少させる

宇野圭介・瀬川佑希・兵井泰介・神戸大雅

山口県立恋山高等学校

指導教員 大谷健史

## アブストラクト

従来のカーブミラーは夜間の車の認識がしにくく、そこで方・ブミラーにカメラを取り付け、画像を収録するAIを用いて自動車や歩行者を判別し、危険を円陣に伝える機械をつくった。自動車や歩行者がカーブミラーに当たって来た際にAIが判定し、LEDが光ることにより円陣に危険を知らせることができた。

## 1. 研究目的

交通事故で亡くなる人は減少傾向にあるがその中に55歳以上の割合は50%と高いのが現状である。特に山口県ではその割合60%以上となっている。高齢者を守るためにも事故を減少させる必要がある。そんな中、交差点や十字路での事故減少に役立っているのがカーブミラーである。しかし、夜のカーブミラーが見えにくく歩行者や自動車の存在に気が付かにくく、そこで、自動車や歩行者を自動で判別するAIとLEDを用いることによってカーブミラーの利便性を向上させ事故を減少させようと思った。

## 2. 研究方法

### (1) 機械学習の方法

- ① kaggleというサイトを使い自動車のデータセットを集めた。自動車は様々な両角の画像を集めた。また背景の画像を集め、合計二万枚の画像を集めた。背景の画像は判別する場所の直角を逐一集める。
- ② 次に集めた画像を基にtrain.pyを用いて機械学習をした。機械学習によりデータを読み込みませ、そのデータを基に自動車を判別する。

### (2) 判別の方法

読み込まれたデータを基に判断する。判別した時に自動車である確率と自動車でない確率を出していく。判断する際はウェブカメラをカーブミラーに取り付けウェブカメラに映る映像を基に判断する。

### (3) シリアル通信 (python から arduino)

pythonからarduinoへシリアル通信を行う。自動車である確率が80%以上ならば1を送り、それ以外ならば、2をarduinoに送るプログラムを作成する。

### (4) シリアル通信 (arduino から LED)

arduinoからLEDへ通信を行う。arduinoから1が送られてきたならば、赤色を光らせる。また、2が送られてきたならば、青色を光らせる。

この通信により自動車の有無を知らせることが可能になる。

### (5) リレーコード

電力を補うためにリレー回路を用いて電力を補った。リレー回路はarduinoとLEDの間に接続された。

### (6) 機械工作

基盤(パンンドード)に基板を取り付け、正側面したりした。

## 3. 結果

### (1) 機械学習

機械学習では2万枚を超えるとより、データが表示されそれ以上の画像数を増やすことはできなかった。また、夜の画像数が少なく画像の取得に時間がかかった。

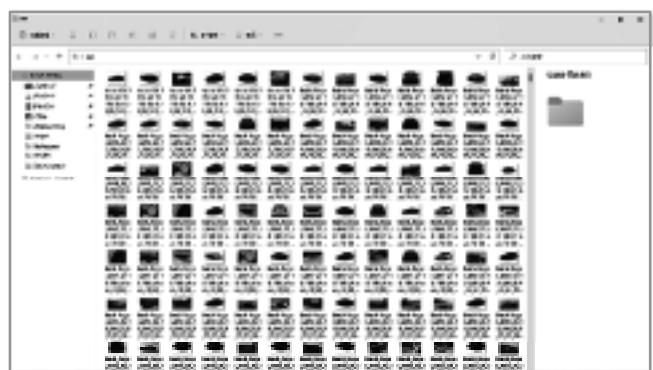


図1 実際に集めた画像

### (2) 判別

空間での判別は画像数が数万枚を超えると正確に判別されるようになつた。(図5)

図2は実験のプログラムである。確率を計算し、その値をパソコンに表示している。

図2のプログラム95,09で確率を表示している。

```

for pred in preds:
    #show pred KAWABUTSU
    for i in range(max_classes):
        print("L{}: {} , I{}: {} , Ident[{}]: {} , {}_pred[{}][{}])\n".format(i+1,i+1,ident[i],i+1,preds[0][i])

    show pred name
    max_pred_i=np.argmax(preds)
    print("This is {}".format(ident[max_pred_i]))\n

#draw on picture Japanese fonts
img_pil = Image.fromarray(img)
draw = ImageDraw.Draw(img_pil)
draw.text((20, 20), ident[max_pred_i], font = font, fill = (100,100,0))
draw.text((20, 50), str(len(preds)[0])[max_pred_i]-5, font = font, fill = (100,100,0))
img = np.array(img_pil)

```

## 図2 引用をするプログラム

```
if int(100*preds[0][0]) >= 80:  
    abc=bytes("1","utf-8")  
    ser.write(abc)  
if int(100*preds[0][1]) > 30:  
    abe=bytes("2","utf-8")  
    ser.write(abe)
```

図3 python から arduino へ信号を送るプログラム

```

void setup() {
  Serial.begin(115200);
  pinMode(12,OUTPUT);
  pinMode(13,OUTPUT);
  digitalWrite(12,LOW);
  digitalWrite(13,LOW); //初期化
}

void loop() {
  if(Serial.available()>0){
    int data=Serial.read();
    switch(data){
      case"1":
        digitalWrite(12,HIGH);
        digitalWrite(13,LOW);
        break;
      case"2":
        digitalWrite(12,LOW);
        digitalWrite(13,HIGH);
        break;
    }
  }
}

```

図1 Arduino（ニットセンサを組み込んだ）

図5 自動車が判別された際の確率表示画面

また、夜間での呼吸は声道でない、声带は示ターピン+派を使いました。(図6・7・8)



図6 自動中が来た際のLED

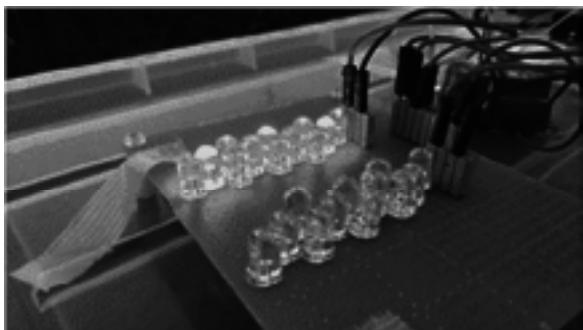


図7 自動中が来たとき以外のLED



図8 (ポータブル電源)

実際に正面にカメラを向けると本色が点灯し  
それ以外のときは青色が点灯した。  
回送での実験では各車での判定よりも精度が悪か  
った。

### (3) 机械工作

LEDの「路を守れ」になるとLEDが燃えたり、また、抵抗をつけるとLEDが光らなくなったり。

LEDを並列にすることでLEDが逐一に光るようになった。(図2, 10, 11)

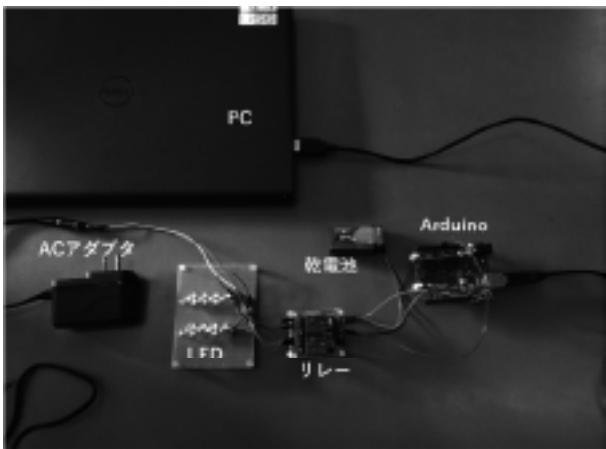


図9 実際の全体像

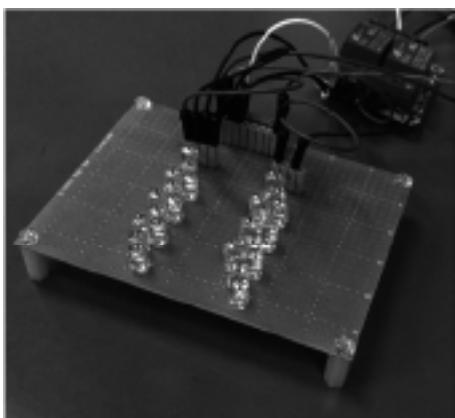


図10 立列に並べたLED

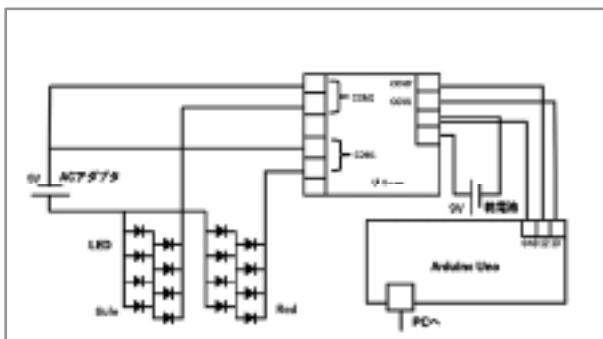


図11 回路図

また、抵抗を取り付けると LED が光るようになつた。

最後に実際のカーブミラーに近い状態での工作を行つた。カーブミラーに実際に取り付けることを想定してカーブミラーの返しの部分の上 arduino や リレー、リレー駆動などを取り付けた。それらを一つのゴムシートに固定し取り外しができるようになつた。

#### 4. 考察

機械学習ではメモリーボラーが起つた。メモリーボラーは一定の画像数を越えると発生するこ

とが分かつた。また、PC の容量が不足していることも分かつた。

機械工作では LED の抵抗をつけたら LED が適切に光らなくなつた。このことから、抵抗により電流が弱くなつたことが分かつた。

また、LED を卓上につないでも直角に光らなかつたことから、正例では電流が強すぎたことが分かつた。

判別では国道で判別をしたが判別の精度は高いままであった。国道は一般道よりも後灯の数が多く明るいため判別をしやすいことが分かつた。また、画像数を増やすことによって夜間での判別の精度もある程度高くなることも分かつた。しかし、夜間での判別は昼間での判別と比べると精度が低く、原則として夜間の画像数が少ないということも分かつた。

レンジ回路を使うと LED を適切に光らせることができた。また、arduino では遡れなく電流が止まつたが、レンジ回路は小さな電流で大きな電流の切り替えができるということが分かつた。

#### 5. 結論

今回の研究により、自動車の喇叭をして LED を光らせ、自動車の存在を知らせることが可能になつた。しかし、明かりが少ない場所での判別についての精度が下がりました。背景の画像が判別するときの時間帯や場所により変化しなければならないこともわかつた。

#### 6. 今後の展望

(1) 夜間での判別の精度を向上させるために、夜間での画像数を増やし、また、背景についても夜間でのカーブミラーの取り外れる場所の画像数を増やすことにより判別の精度を上げていきたい。

また、画像の明度を変えたり反転したりして高増しすることによって画像数を増やしていく、判別の精度を向上させたい。

(2) 自動車だけでなく歩行者についても同様に機械学習を行い、判別していくことによりドライバーにとっても安心できるような機械を制作し、交通改善をより減らせるように努力していきたい。

#### 7. 謝辞

この研究を進める際にプログラミングや電子工作などを教えてくださった物理系の先輩方、また、この研究での様々な問題に耳に寄り添っていてくれた木谷先生に感謝申し上げます。