2025年度一般入試(前期)2025年1月28日実施分

問題と解答



玉

I 次の文章を読んで、 後の問い (問1~10) に答えなさい。

機械的な動きしかできない現在のロボットにとっては、とても難しいことなのです。もっとやわらかで温かい身体と、優しく滑 や身体を添わせ、赤ちゃんにとって心地よく抱きしめることは、人間にとってはたやすいことですが、金属製の身体からなり、 いるのです。たとえば、赤ちゃんを優しく抱きしめることはいまのロボットにはできません。赤ちゃんの身体に沿って優しく腕のです。たとえば、赤ちゃんの身体に沿って優しく腕のです。 従来のロボットは、 しかしその一方で、生き物ならごく簡単に日常的にやっている動作がいまだにうまくできない、という問題にも現在直面して 目にもとまらぬ速度、高精度の位置制御、ミスのない確実な作業、といった優れた能力を実現し、産業界で大成功しました。 硬い金属製のボディを持ち、緻密に作られたプログラムによって制御されてきました。その結果、大きな

さらに硬いアームの上には肌触りの良いスポンジを巻きつければ人間と同じような動作ができるはず、と主張されるかもしれま トの関節に「力制御」や「コンプライアンス制御」(ロボットの関節に「バネ」のようなやわらかい特性を持たせる制御法) ボット工学を少し勉強した人の中には、そんなことはいまのロボットでもできる、と言う人がいるかもしれません。 を適用し、 ロボッ

らかな動きが必要なのです。

ます。 ように対応するでしょう? 赤ちゃんのさまざまな動きへの対処の仕方が制御プログラムに細かく記述されていなければ、 しかし、 現在のロボットに、ベビーシッター代わりに自分の愛する赤ちゃんを抱かせるロボット研究者は、まずいないと思い (**x**) |。たとえば急に泣き出して、抱きしめた腕から抜け出ようとしたら現在のロボットはどの 口

には、 境においては素晴らしい能力を発揮します。 〔①〕、さまざまなハプニングが起き、状況が刻々と変わる人間の日常生活で働く が出している力の大きさを認識できなくなって暴走し、赤ちゃんの身体を押し潰してしまうことさえあり得るのです。【 I 動をとるかもしれません。まして、何かのはずみで赤ちゃんがセンサの信号線を引きちぎってしまえば、いまのロボットは自分 ボットはどんな行動を起こすかわかりません。赤ちゃんが腕から抜け出さないように、無理やり大きな力で抱きしめるという行 グラムにはセンサからの入力への対処法が緻密にきサイされました。その結果、 あまりにも緻密で生真面目すぎるのです。 もっと融通性とか適応性とか、想定外のハプニングに対しても、そこそこうま 工場の生産ラインなど、条件がいつも整った環

るのでしょうか? 従来の正確で緻密なやり方でロボット研究を推し進めることで、赤ちゃんを優しく抱きしめられるロボットの実現に到達でき いままでとは違った新しい考え方をドウにゅうする必要はないのでしょうか?

対応する能力が必要なのです。【 Ⅱ

その新しい考え方の有力なこうホが、「いいかげんなロボット」あるいはもう少し学術的にまじめに言うと「ソフトロボット」の新しい考え方の有力なこうホが、「いいかげんなロボット」ののようでは、10mmによりの

なのです。

ありません。やわらかな動きや、状況に応じて臨機応変に対応できるしなやかな知能をも含むガイねんです。 もうおわかりになったかと思いますが、ソフトロボットとは、単に| ⑪ |にやわらかい身体を持つロボットだけをさすのでは

理的な面だけではなく、人や人を取り巻く環境に見られる融通性や穏やかさを表す場合にも使われます。 もともと、「やわらかい」という言葉は、たとえば、「やわらかい人当たり」、「やわらかい頭」、「やわらかい日差し」など、物 ソフトロボットにおけ

る「やわらかさ」の考え方もそれと同じです。

た〝強さ〟を感じますね。ソフトロボットにはそういう一面もあります。単に優しいだけではなく、芯が通った〝強さ〟を見せ〓 「しなやか」という言葉もあります。 似たような意味の言葉ですが、「しなやか」には、やわらかさの中にもちょっと芯の通っ()

ルギー、 ました。そしてこの目的を実現するために、 ミッドに始まる大型建造物、 有史以来、 通信、 科学技術はひたすら、 コンピュータ、そして従来の産業用ロボット……どれを思い浮かべても、 兵器、 移動機械 力・速度・精度・効率を追い求めてきたとは言えないでしょうか? 従来の工学 船、 車、 鉄道、 (機械、 飛行機)、ワットの蒸気機関に始まる各種産業機械、 電気、 化学、 建築、 土木、 通信情報) 力・速度・精度・効率を追い求めてき ではひたすら「硬くて強い たとえば、古代ピラ 化学工学、エネ

材料や構造が使われてきました。

狙うとき、このわずかな、やわらかさ、が振動の発生や位置決め精度の低下を招き、ロボットの高性能化を進めるネックとなっ が、このくらいの微々たる〝やわらかさ〟さえも、従来のロボット工学では問題になることがあります。 成されているのです。「やわらかい」と言ってもそもそも金属製で、 てしまうことがあるのです。 われます。 ちょっと専門的な例になりますが、 歯車機構にはいろいろな種類がありますが、 IV 現在のロボットの駆動ではハーモニックドライブと呼ばれる「歯車機構」 ハーモニックドライブはちょっと変わっています。 数キロの力をかけるとほんの少し歪む、 極限的な精度や速度を やわらかい歯車で形 といったものです がヒンぱんに使

向や価値観は従来のロボット工学、さらに広げて、従来の科学技術とは真逆なのではないか? その 、やわらかさ、を積極的に取り入れようというのがソフトロボットです。ですから最近私は、 と、 思うことがあ ソフトロボットがめざす方 ります。

を相手にするソフトロボットでは、通常は、そこそこの性能で十分です。【 例外もあるとは思いますが、 一般にソフトロボットでは高精度の位置決め性能は要求されません。 V 力や速度に関しても、 人間

に使います。 ソフトロボットのアームは力をかけると撓んでしまいます。 ムは強度不足のダメ設計です。 ミスをしながら学習していく人工知能も積極的に取り入れます。 位置決め精度はまったく出せません。 時間が経つと変質する不安定な材料もソフトロボットでは 時間が経つと変質する材料も、 **y** ミスをする知能も、 力をかけると撓

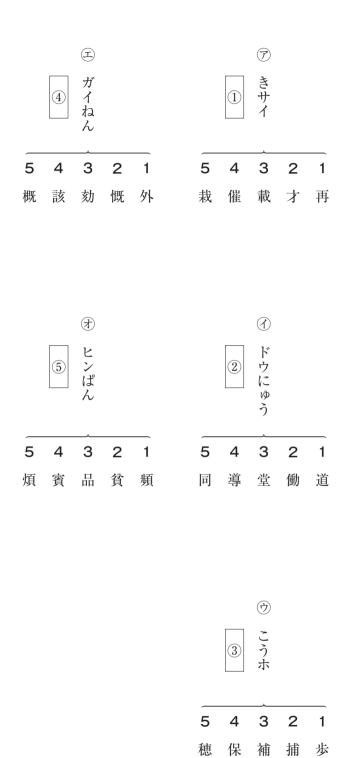
従来のロボット工学では許されません。パワーと緻密さをめざしてきた従来のロボット工学から見れば、ソフトロボットは、 あ

まりにも「いいかげん(無責任)」なロボットなのです。

ちゃんが寝返りをしても、 は、抱きしめ力を正確に制御する必要はありません。腕の姿勢だって厳密な要求があるわけではありません。その代わり、赤 トロボットにはそれが期待できるのです。 しかし、ソフトロボットにおいては、これらは「いいかげん(良いかげん)」に機能します。赤ちゃんを優しく抱きしめる際に 伸びをしても、それに自然に対応して腕の姿勢や力を変える、 適応性や順応性が求められます。 ソフ

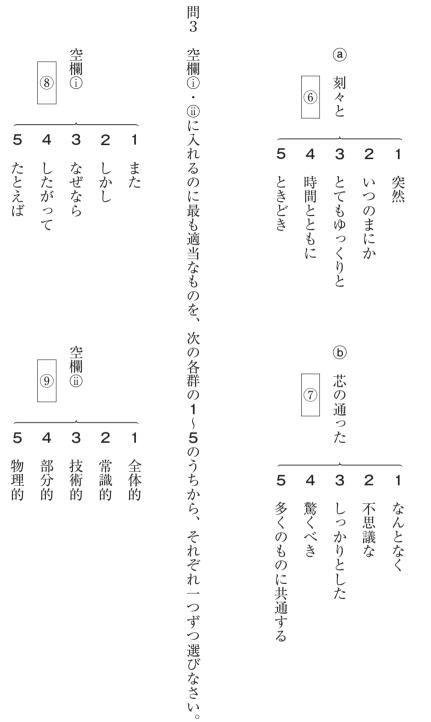
見ると「いいかげん(無責任)」だが、「いいかげん(良いかげん)」に機能するという両面を、うまく表す言葉です。 ティブな意味をあわせ持つ面白い言葉です。この言葉はソフトロボットが持つ二つの側面、 いかげん」は、 無責任、手抜き、あいまいといったネガティブな意味と、 いい塩梅、 ちょうど良いかげん、といったポジ すなわち、従来のロボット工学から

(鈴森康一『いいかげんなロボット』より)



問 2 二重傍線部②・⑤はそれぞれ本文中でどのような意味で用いられているか。最も適当なものを、次の各群の1~5のうち

から、それぞれ一つずつ選びなさい。



ちから一つ選びなさい。

10

人間と同じように赤ちゃんを抱きしめることができないのはなぜか。その理由として最も適当なものを、 次の1~5のう

- 1 うな「優しい」プログラムを作ったりすることは原理的に不可能だから。 「ロボット」である限り、やわらかい素材で身体を作ったり、赤ちゃんのさまざまな動きに臨機応変に対処できるよ 現在のロボットは金属製の硬い身体を持つとともに厳密に作られたプログラムによって制御されているが、
- 2 い力を出すことしかできないから。 いまのロボットでも関節の制御法を工夫したり硬い金属製のボディの上に肌触りの良いスポンジを巻きつけたりすれ 人間と同じような動きをすることは可能であるが、人間とは違って、赤ちゃんの身体を押し潰してしまうような強
- 3 赤ちゃんを「優しく」抱きしめるには、やわらかで温かい身体や「優しく」滑らかな動作、赤ちゃんのさまざまな動 きへの臨機応変な対処などが必要であるが、いまのロボットのボディは硬い金属製でその動作は機械的であるうえ、 プログラムに記述されたことしかできないから。
- 4 赤ちゃんを「優しく」抱きしめるということは、 現在のロボットはプログラムによって制御されているだけであるため、赤ちゃんを抱きしめるときに「優し 人間やその他の生き物にとっては子育てのための本能的な行動であ

く」しようなどといった配慮をすることができないから。

5 な動きに対処するプログラムが細かく記述されていたとしてもそれを正しく実行することができないためにプログラ やわらかで温かい人間の身体とは違っていまのロボットのボディは硬い金属でできているため、 ムが暴走し、予期しない動きをしてしまうから。 赤ちゃんのさまざま

11)

- 1 赤ちゃんが想定外の動きをしたらロボットはどんな行動を起こすかわからないからです
- 2 ロボットに問題が発生したとき赤ちゃんは大人のように対処することができないからです
- 3 4 現在のロボットは人間の赤ちゃんに愛情を持って接する「心」を持っていないからです 硬い金属でできている現在のロボットは人間の赤ちゃんよりもはるかに力が強いからです
- 5 赤ちゃんを優しく抱きしめるようなロボットはこれまで必要とされてこなかったからです

波線部®「従来のロボットは、身体もプログラムも非常に緻密につくられてきました」とあるが、従来のロボットが緻密 につくられてきたのはなぜか。その理由として最も適当なものを、次の1~5のうちから一つ選びなさい。

12

- 1 ロボットが使われ始めた頃の科学技術の水準は現在に比べて高くなかったが、そうした技術でもロボットの身体やプ
- 2 従来のロボットは主に産業界で使われてきたが、身体やプログラムを緻密につくっておかないと、そこで起こるさま

ログラムを緻密につくることはそれほど難しいことではなかったから。

ざまなハプニングに柔軟に対処することができなかったから。

- 3 にそれを応用して効率的に利用することができたから。 ロボットの身体やプログラムを緻密につくっておけば、工場の生産ラインなど特定の分野だけでなくさまざまな分野
- 4 ボットの身体やプログラムは自ずと緻密なものになったから。 科学技術の中でもロボット工学は時代の最先端を行く技術であったため、そうした技術をもとにしてつくられたロ
- 5 これまでの科学技術は、 体やプログラムを緻密にしなければならなかったから。 力・速度・精度・効率を追い求めてきたが、そうした目的を実現するためにはロボットの身

- 1 いいかげんなロボットの「いいかげん」とは、従来のロボットのように非常に緻密で生真面目すぎることを強く否定
- し、無責任であることを高く評価している言葉である。
- 2 いいかげんなロボットの「いいかげん」とは、従来のロボットのように生真面目ではあるが緻密ではなく、人間のよ
- いいかげんなロボットの「いいかげん」とは、従来のロボットのように高性能ではなく、性能が悪く信頼することが うにミスをすることも多いといった意味で使われている言葉である。

3

4 いいかげんなロボットの「いいかげん」とは、 できないといった否定的な意味で使われている言葉である。 従来のロボットのように緻密で生真面目ではないが、ちょうど良い程

度の性能であるといった肯定的な意味で使われている言葉である。

5 ほど高くない技術でつくられたといった意味で使われている言葉である。 かげんなロボットの「いいかげん」とは、 従来のロボットのように高度な技術でつくられたものではなく、それ

14)

こうしてできあがったロボットは、それまでにはない新しい技術を取り入れた、、まったく新しい、ロボットです

2 こうしてできあがったロボットは、 人間と同じように振る舞うことのできる、、本物、のロボットです

3 こうしてできあがったロボットは、 従来のロボット工学の価値観から見れば、〝ダメ〟ロボットです

4 こうしてできあがったロボットは、 人間の役に立つように一生懸命働く、生真面目な、ロボットです

5 こうしてできあがったロボットは、 ロボット工学の研究者たちが長い間めざしてきた、、究極、のロボットです

本文には次の一文が抜けている。その入る位置として最も適当なものを、後の1~5のうちから一つ選びなさい。

問 9

3

 ${\rm I\hspace{-.1em}I\hspace{-.1em}I}$

2

II

1

Ι

4

IV

5

V

このくらい、 従来のロボット、とくに工場で働く産業用ロボットでは、やわらかさ、は嫌われてきました。

<u>16</u>)

1 硬い金属製のボディを持ち、 緻密に作られたプログラムによって制御されてきた従来のロボットはこれまで社会の発

展に大きく貢献してきたが、

価値観が多様化していくこれからの社会では、生真面目なロボットを「いいかげん」な

ソフトロボットに置き換え、

- 2 ソフトロボットというものは従来のロボット工学の価値観にとらわれず、「やわらかさ」を積極的に取り入れること 積極的に利用していくことが必要である。
- うまくできなかったことを実現することができる可能性を秘めている。 によって融通性や適応性などの能力を備え、赤ちゃんを優しく抱きしめるなどといったように、従来のロボットでは
- 3 従来のロボットはプログラムに記述されていることしかできなかったため、社会の中で起こるさまざまな問題にうま く対処することができなかったが、ソフトロボットはプログラムに制御されず人間と同じように自分で考え行動する

ことができるため、そうした問題にもうまく対処することができる。

4 かさ」や「しなやかさ」を持つことができれば、従来のロボットと同じように産業界をはじめとして社会のさまざま ソフトロボットは従来の生真面目なロボットと比べて「いいかげん」であるが、そうした問題点を改善し、「やわら

な分野で利用することができるようになっていくと思われる。

5 げんなことは良くない」などといった社会の価値観を変えていかなければならない。 従来のロボットにはできないこともできるソフトロボットは、赤ちゃんを優しく抱きしめるなどといったことだけで なく日常生活のさまざまな場面で利用することが期待できるが、そうしたロボットを普及させるにはまず、「いいか

イプと呼んでいる。 くなって作業能率が下がってくる。一方、 朝起きるのがめっぽう強く、午前中の能率がすばらしく良い人は、夜遅くまで起きているのが苦手で、遅い時刻になると眠た④ 時間を要する。 このように個人の特性には一定の法則性がある。 朝型と夜型のような個人の傾向を時間特性という。 夜遅くまで仕事をするのが平気な人は朝起きるのが苦手で、 前者を朝型ないしヒバリタイプ、 後者を夜型ないしフクロ 朝エンジンがかかるのに ロウタ

の人は、 朝型の人、 睡 誏 研究の初期段階では、 几き あるいは夜型の人ではどのような性格特徴があるのか、 帳が 面で責任感が強く、 時間特性と性格傾向について調べられた。 仕事などの達成度が安定しているが、 作業能率等にも違いがあるのかなどである。 朝型と夜型を評価する質問票が作り出されて、 少し神経質な傾向があるというような結果であった。 その結果、 例えば、 朝型

こうした性格や達成度など心理特性との関連が調べられる一方、 (i) 夜型については、 (a) むら気なところはあるが、 いったんやり始めると持続性が高いというものだった。 身体的なショけんについての研究も行われた。 朝型と夜型で、

する。 体温の ら活動の準備が始まるため早起きになるということがわかった。 だった。 の体温上昇のタイミングが遅いことが報告された。 日中には三七度以上と高く、 一方、 日のリズムが異なっていることが明らかになった。 朝型では夜の比較的早い時刻から身体が休息する態勢になるため、 夜は三六度台と低くなる。 つまり、 人間の身体の内部の温度 夜型では、 休息をとる身体にとっての夜の時間帯が遅れているという結果 朝型と比べて、 早くから眠りに就くことができ、 (深部体温) 夜間の体温降下のタイミングが遅く、 は 一 日二四 一時間 0) 朝は早くか 周期で変動

体内時計の時計たるゆえんは、 朝型、夜型などの時間特性の背景には、一日の中での基本的スケジュール管理を行っている体内時計の仕組みが関係している。® 自ら時を刻む仕組みである。 振り子時計なら振り子がこの役割を果たし、 クオーツ時計では水晶

の発振がこの役目を果たす。

仕組み、 生物でも、 つまり体内時計を持っているからだ。私たち哺乳類では脳の奥に視交叉 上 核という神経細胞群が体内時計として働い 高度な認識能力により外界の情報を総合し、 昼 夜の環境変化を認識しているかのように生きている。これはずべての生命が約二四時間 いまが一日の何時かを知ることができる。 しかし、 訚 状況を認識する力の 期 の変動を発生する

針を一目 「盛動かす。 (X) 機械式腕時計ではチクタクとバネが振動し、 例えば、 振り子のオウふくに一秒かかる振り子時計なら、 クオーツ時計では水晶が電子的に振動し、 六○回振り子が振動するごとに分 この振動回数をもと

ている。

に 分が刻まれる。 こうして、 六〇分から一時間、 二四時間から一日を知る。 Ι

時計遺伝子というタンパク質の設計図に基づいて時計機能を担うタンパク質が製造される。この細胞内での一種の化学反応が二 四時間周期でゆっくりと変動し、 方、 体内時計は人間が作った時計とは仕組みが異なり、 直接一日という時間をとらえる。 チクタクと細かく時を刻む仕組みを持たない。 この時、 タンパク質の製造量が時計の分針の役割をする。 体内時計の細胞では

III

今度はある量まで減ると、また時計遺伝子による製造過程が活発化して製造量が多くなる。このサイクルが約二四時間なのだ。 タンパク質が作られて多くなり、 このタンパク質がある程度多く製造されると、 ある量まで達すると時計遺伝子による製造過程は抑えられ、 フィードバックで製造過程が抑えられるという仕組みが時を刻む機能 タンパク質が減り始める。 の中核だ。

IV

や深部体温の一日の変動を基に測ると、 なったりする。 この時にいくつかの時計遺伝子が共同作業をしている。 こうしたことで体内時計の周期には個人差が生じる。 作られるタンパク質の量的な変動によって生み出される体内時計 健康人でも約一時間程度の幅があることがわかっている。体内時計の周期が二四時間よ それぞれの時計遺伝子の塩基配列は、 体内時計の周期を測る方法にはいくつかあるが、 の 一 \mathbb{H} の周期 個体によって少しずつ違う。こ タはじゃっカン長くなったり短く⑤_____ ホ ルモン

り長めだと夜型になりやすく、 この周期が二四時間より短い、 ないし二四時間に近い場合には朝型になると考えられている。

V

開発した。こうした、 センターの三島和夫博士らの研究チームは皮膚の細胞をとり培養することで、この周期を把握して朝型・夜型を観察する方法を 日のスケジュールづくりがきっと可能になるだろう。 ムや体温のリズムを測定しないと体内時計の周期についての情報は得られなかった。二〇一三年に国立精神 体内時計の周期が正確にわかれば、 より簡単に体内時計の性質を検査できる方法が開発されれば、 自分が本来朝型か夜型かが にわかる。これまでは、 自分の時間的特性に合わせた、 何日も入院してホルモンの 神 経<u>ェ</u> ij ゥ ソリズ 研

| 体内時計には、時刻を合わせる仕組みがある。腕時計ではリューズや時刻をセットするボタンにあたる働きを体内時計©^^^^^^ では

が担っている。

太陽光に匹敵する高照度の光を浴びると、⑥_____ は視神経を通って後頭葉に伝えられている。 経経路で体内時計に直接伝達される。 床下部に直につながっている。このため意識しなくとも昼夜の光環境に関する情報は体内時計に常に伝わっている ものを見て認識するのは頭の後ろにある後頭葉の機能が関係し、 一方で後頭葉に行く神経経路とは別に、 枝分かれした神経線維が体内時計 目からの情報のほとんど 0) ある視

浴びた時刻に応じて体内時計のリズムが変化する。

早朝に昼

間

この太陽

0)

ような強

体内時計は光の受容器である目とつながっていて、目から入った光の情報はものを見て認識する視覚情報処理機構とは

ちろん、 に知らせることで時計の針を進め、 光を浴びると体内時計のリズムが早まり、 日中にいくら光を浴びても体内時計の針は変化しない。 夜になろうとしている時間帯に強力な光を浴びせると、 夜に眠くなるのが早くなる。 このように、 つまり、 同じ刺激でも受ける時間帯により体内時計 早朝の強い光が朝の到来をすみやかに体内時計 **(y**) 0) 変化

こうした反応は、 もともと季節による日の出や日の入りの時刻の変化に合わせて睡眠のタイミングや長さを整える役割を担 おき方が異なるのが重要な点だ

クス、オフィスが五○○~一○○○ルクス、家庭の居間が二○○~三○○ルクスだ。ナイターの照明が飛び抜けているのがわか の窓辺の明るさに匹敵する。ちなみに人工照明の照度は、コンビニやスーパーマーケットの食品売り場で一○○○~一五○○ル 時計のリズムを変化させるには最低でも二五○○ルクス以上の強さの光がいる。これはナイターのマウンドの明るさや晴れた日 ている。現代では時差がある海外への飛行後に身体を順応させるのに役立つのは、こうした光に対する体内時計の変化だ。体内 る。最近になって体内時計は光の青い成分に特異的に反応していることが明らかにされた.

が生命を支えてきたことになる。 酷な自然環境を乗り越え、 時を刻むこの仕組みは地球上で生活するすべての生命に共通している。太古にこの共通な仕組みをカクとくした生命のみが過 いまあるすべての生物はここから進化してきたとも考えられている。長い歴史の中で、 時を刻むこと

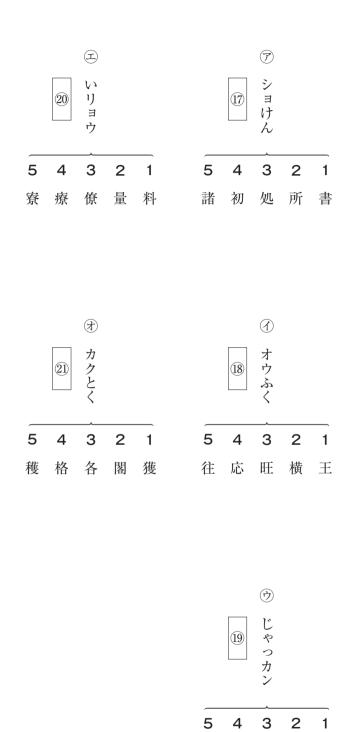
(内山真『睡眠のはなし』より)

すべての生命……この文章が書かれた後の研究で、ごく一部の生物が体内時計を持たないことが明らかになっている。

(注2)

時計遺伝子……体内時計のリズムなどを調整する遺伝子の総称

— 16 —



干

完

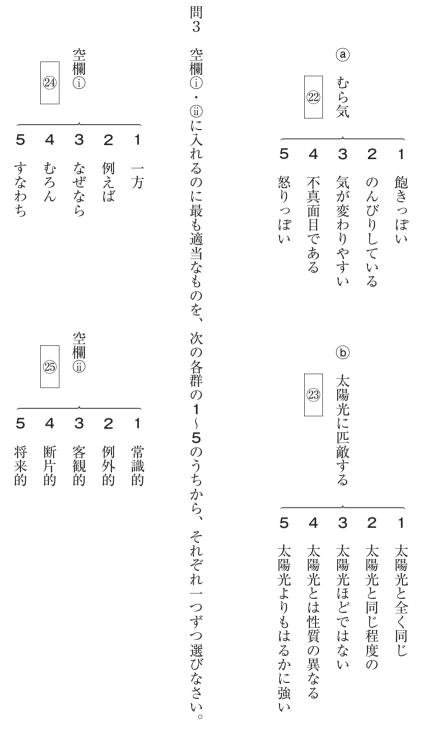
観

巻

感

問 2 二重傍線部②・⑤はそれぞれ本文中でどのような意味で用いられているか。最も適当なものを、次の各群の1~5のうち

から、それぞれ一つずつ選びなさい。



その理由として最も適当なものを、次の1~5のうちから一つ選びなさい。

26

朝型の人は几帳面で責任感が強い性格の人が多く、自分の仕事はできるだけ早く済ませてしまおうとするので午前中

1

なぜか。

- の作業能率は高いが、 夜型の人のような持続力はないため、作業能率の高さを夜まで維持することができないから。
- 2 が、 朝型の人は体温の一日のリズムが夜型の人とは逆になっているため、 体温が三六度台まで下がる夜は、日中のように作業することができなくなってしまうから。 体温が三七度以上と高い日中の作業効率は良い
- 3 朝型の人は夜型の人とは違って几帳面な性格であるため、 日中は活動し夜は休息するという人間を始めとする哺乳

般的な一日の基本的スケジュールを無意識のうちに守ろうとしてしまうから。

に

- 4 朝型の人は夜型の人に比べて朝の体温上昇や夜の体温降下のタイミングが早いため、 ることができる一方、夜は比較的早い時刻から身体が休息する態勢に入ってしまうから。 朝は早い時刻から活動を開始す
- 5 る朝型の人は夜型の人とは違って、 朝型の人も夜型の人も日中は体温が高く夜は低いという体温の一日のリズムは同じであるが、少し神経質な傾向のあ 体温の一日のリズムに逆らって作業をすることができないから。

(27)

- 1 体内時計は人間を始めとする生物が一日の中でどのように活動するか、その基本的スケジュールを管理するものであ 体内時計にはいくつかの種類があって時を刻む仕組みがそれぞれ異なっているから。
- 2 体内時計は時計遺伝子というタンパク質の量が増減することによって時を刻んでいるが、その増減の仕方は一定では その時々の身体の状態によってタンパク質が増減する量が変化しているから。
- 3 にはある程度の個体差があるため、体内時計の周期も一定ではなく人によって違いが生じてしまうから、 体内時計は時計遺伝子の設計図に基づいて製造されるタンパク質の量が分針の役割を担っているが、 その量的 な変動
- 4 光によってもリズムが大きく変化し、一日のスケジュールに影響を与えてしまうから。 体内時計は光のような外部からの刺激に敏感で、 日光や人工照明のような強い光だけでなく家庭の居間のような弱い
- 5 時計にそのまま従うのではなく、それぞれの事情に合わせて生活しているから。 体内時計は一日の中での「基本的」なスケジュール管理を行っているだけであって、 人間は他の生物とは違って体内

- 1 私たちが使っている時計は、 決まった周期を示す現象が何回起こったかをもとに時を刻む
- 2 私たちが使っている時計は、 時計そのものが不規則に「振動」することによって時を刻む
- 3 私たちが使っている時計は、 高度な認識能力によって外界の情報を総合し正確に時を刻む
- 私たちが使っている時計は、 さまざまな時計がそれぞれ全く違った原理・現象をもとに時を刻む
- 私たちが使っている時計は、 二四時間周期で変動する化学反応をもとに片時も休まず時を刻む

5

4

して最も適当なものを、 次の1~5のうちから一つ選びなさい。 29

1 体内時計は、光の受容器である目から入った光の情報がものを見るときと同じように視覚情報処理機構をとおして体

内時計に伝達されることによってそのリズムが変化し調整される。

2 体内時計は、腕時計などとは違ってリズムを調整することによって時刻を合わせているが、そのリズムは光の強さや

光を浴びた時間帯とは無関係に早くなったり遅くなったりしている。

3 体内時計は、 日中に身体が浴びた光環境に関するさまざまな情報が体内の神経経路を通ることなく体内時計に直接伝

達され、光の強さや浴びた時間の長さに応じてそのリズムが変化することによって調整される。

目から入った光の情報がものを見るときとは別の神経経路で体内時計に直接伝達されてリズムが変化し

調整されるが、その変化のおき方は一定ではなく、昼夜の時間帯によって異なっている。

光の受容器である目から入り、視神経や視神経とは別の神経経路で伝達された光環境に関するさまざま

な情報をもとにして特に意識しなくても一日に一度調整されている。

5

4

30

1 体内時計は朝になったと認識して時計の針を一気に朝まで進めてしまう

2 体内時計はまだ昼が続いていると勘違いして時計の針を戻すことになる

3 体内時計は特に大きな影響を受けることもなくそのまま時を刻み続ける

4 体内時計が誤作動をおこし時計のリズムが不規則なものになってしまう

体内時計は昼夜を区別できなくなって時計の針がそこで停止してしまう

5

問 9 本文には次の一文が抜けている。その入る位置として最も適当なものを、後の1~5のうちから一つ選びなさい。 (31)

工場で物を作りすぎて在庫が増えると今度は作るのを控え、足りなくなるとまた作るという経済学でいう在庫の周期的

変動とよく似た仕組みだ。

1 Ι

2 Π

3 4 IV III

5 V

23 **—**

32

- 1 異なっているため、 人間を始めとする哺乳類は脳の奥の神経細胞群を体内時計として働かせ、一日の時間の変化をほぼ正確にとらえてい 哺乳類以外のほとんどの生物は約二四時間周期の体内時計を持ってはいるものの、 昼夜のようなおおまかな時間の変化しか認識することができない。 その仕組みは人間などとは
- 2 などと同じように約二四時間周期の体内時計という仕組みを持っているためである。 間のような認識能力を持たない生物でも昼夜の変化を認識しているかのように生きているのは、そうした生物も人間 高度な認識能力を持つ人間は外界のさまざまな情報を総合することによって一日の中での時間をとらえているが、人
- 3 時計ではなく振り子時計や機械式時計のような人工的な時計を使って時間の変化をとらえている。 期である二四時間というおおまかな時間の変化しかとらえることができないため、 体内時計は生物の細胞内で生じる一種の化学反応をもとにして時間をとらえる仕組みであるが、体内時計ではその周 他の生物とは違って人間は、 24
- 4 時を刻むのか、その周期や仕組みは生物の種類によってさまざまである。 ら一日という時間をとらえるもので、その仕組みは他の哺乳類と共通するものであるが、体内時計がどのようにして 人間の体内時計は脳の奥の時計細胞内で発生するタンパク質の化学反応をもとにして一秒ごとに細かく時を刻みなが
- 5 体 の性質を把握することによって体内時計に左右されず効率的な生き方をすることができるようになる。 内時計というものは細胞内の化学反応に基づくものであるため、そのリズムを意識的に変化させることはできない ホルモンや深部体温の 一日の変動などを観察することをとおして自分の体内時計がどのようなリズムなのか、そ

2025年度 一般入試 <前期 > 解答 1月28日実施分

国語 国語		
解答番号	解答	配点
1	3	2
2	4	2
3	3 4 3 5	2 2 2 2 2 2 2 2 2 5 3 5 5 6 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 3 5 5 6 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2
<u>4</u> <u>5</u>	5	2
5	1	2
6	4	2
(7)	3	2
8	2	2
(9)	5	2
10	4 3 2 5 3	5
(1) (2) (3) (4) (5) (6)	1	3
12	5	5
13	4	5
14)	3	3
15)	4 3 4 2 2 5 5	5
16	2	6
17)	2	2
(18)	5	2
19	5	2
<u> </u>	4 1	2
21)	1	2
22	3	2
<u>22</u> 23	3 2 1	2
24)	1	2
25)	3	2
26	3 4 3 1	5
27)	3	5
26 27 28	1	3
29	4 2 4	5
30	2	3
31)	4	5
32	2	6