

教育・研究などへの取組状況

総合工学システム学科 メカトロニクスコース 教授 藪 厚生

項目	取組状況
教育	<p>◆ 平成 29 年度担当科目 設計法, 制御工学, 電気機械工作実習, 電子機械工学実験Ⅱ, 卒業研究, 工学システム設計演習Ⅰ, 工学特別研究, 工学特別ゼミナールⅡ</p> <p>◆ 担当科目の取組状況(工夫・改善した点) システム設計演習Ⅰで, 従来はくじ引きで班分けを行っていたが, 今回より学生主体で2名以上のメンバーを決めて企画案をコンペし, 上位の案に対して具体的設計を行うようにした. 具体的設計のメンバーは, 企画案のメンバーを主体に, コンペに漏れた学生は自身が投票した企画に入ることによって, 設計対象の情報を共有し学生自身が納得できる形で設計に入れるため, 授業への取り組み姿勢が改善された.</p> <p>◆ 特記すべき教育方法の実践例 電子機械工学実験Ⅱでは, 科研費によりロボット教材を製作し, サービスロボットに関する実験実習を実践した.</p>
研究	<p>◆ 平成 27~29 年度における研究業績</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ 学術論文執筆 金田忠裕, 藪厚生, 安藤太一, 大崎純平, 川崎直哉, ユニットの組み合わせによって構成可能なロボットアーム教材の開発, 日本産業技術教育学会誌第 59 巻第 4 号, 2017 ■ 学術講演会での発表 櫻井 涉, 藪厚生, 土井智晴, 金田忠裕, 教材用サービスロボットに搭載する物体認識システム, 日本高専学会第 23 回年会, 2017 藪 厚生 廣田佑馬 安田晃也 中島洸司 金田忠裕, 教材を目的にしたサービスロボットの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2016 前田 一成, 藪 厚生, 金田 忠裕, 深津 将生, 教材用ロボットの開発と簡易全方位カメラによる自己位置推定, 計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2016 他 15 件 <p>◆ 平成 27~29 年度における外部資金獲得状況 サービスロボットを目的とした教材開発(科研費)</p>
社会貢献	<p>◆ 平成 27~29 年度における学協会等の委員 機械学会関西支部商議員</p> <p>◆ 特記すべき社会貢献の内容 大阪科学技術センターにて, 特別展 「教えて! ロボットテクノロジーの世界」(H29.11.10~H30.1.8) に開発した教材用サービスロボットを展示, 12 月 17 日には解説を含めロボットの実演を実施した.</p>