

令和4年度取組状況

ものづくり工学科 ロボット工学コース

准教授 山本広樹

取組状況

教育	1. ロボット工学実習Ⅱ実習テキストの内容と最終課題の更新とまとめ テキストの内容を再編集し、内包する2テーマの実習内容の記述頁数を減じつつ、補足事項の取捨選択を行いながら全ての内容を1冊にまとめた。 年毎に実習の最終課題であるシステム動作の補助なしでの目標達成率が下がってきていたため、学生の傾向の変化に合わせて難易度を下げる形とした結果、全員が実習時間内に達成できる状態となった。
研究	1. モータ制御への興味を促すためのソーラーボート(船体)の製作 DCモータを使用した2個の推進器を用いる一人乗りの船体。競技会のレギュレーションを満たしており、次年度のソーラーボートに関する大会への参加を予定している。
社会貢献	1. OPC講座「猫の音世界(大人版)」実施 2. OPC講座「猫の音世界(子供版)」実施 3. 技術相談(物理探査に用いる測定装置の開発)対応