

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

助教 加藤航甫

取組状況

教育	<ul style="list-style-type: none">・低学年実習用の組み込みロボット教材にデータサイエンスを含めた内容を適用するべく、ロボット教材向けのカルマンフィルタの状態遷移モデルによる簡単な自己位置推定手法を検討した。・ゼミナールにおいて、シングルボードコンピュータを用いて画像認識を利用して移動ロボットを制御するロボットアプリケーションの製作指導を行った。
研究	<ul style="list-style-type: none">・卒業研究テーマとして、実験用全方向移動ロボットの製作を行い、導出した運動学理論との比較検証を行った。・上記実験用ロボットを用いたパワーアシスト制御手法の検討を行い、試験的に実装を行った。
社会貢献	<ul style="list-style-type: none">・OPC, 出前授業向けにLEGO EV3を用いた移動ロボットの授業コンテンツを作成した。