

令和6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）（喜多村 拓）

	取 組 状 況
教育	①夏休み期間を利用して、設計製図Ⅰのビデオ教材化を行った。 ②実習開始時にその日の作業内容の確認とその作業で起こりうる危険の周知を徹底した結果、実習において怪我無く授業を終えることができた。
研究	国内学会発表 ①小柳 碧羽, 堀 滋樹, 喜多村 拓「経頭蓋磁気刺激用コイル定位のためのロボットアームシステムの開発」第43回数理科学会 ②上田 純礼, 喜多村 拓「ハンズフリー松葉杖の開発に向けた紙素材の座屈荷重に関する研究」2024年度日本機械学会年次大会 ③入江 駿, 小柳 碧羽, 橘 篤, 喜多村 拓「Development of Unity® plug-in for neuro-navigation system」APPW2025第130回日本解剖学会・第102回日本生理学会・第98回日本薬理学会 合同大会
社会貢献	①筋電の基礎知識とその応用についての出前授業教材のプロトタイプとして筋電を再設計してノイズ軽減のためのアナログフィルターを搭載した

