

令和6年度取組状況

ものづくり工学科 AIスマート工学コース准教授 伊藤敦

	取 組 状 況
教育	1. 授業のPPT資料作成とWeb公開 PowerPointでスライド資料を作成し、学生が授業内容のイメージ化を円滑に行えるようにすることを目指した。作成した資料や関連する補足資料については校外からでもアクセス可能なホームページへ公開し、授業のICT化に努めた。 2. 座学科目における反転授業の実施 工業力学の授業進行を反転授業形式により行った。授業の本論は前述のWeb公開のPDF資料・映像資料や教科書・参考書を使って予習してもらい、授業開始時に理解度テストを実施し、授業の大半の時間を演習に割り当てた。これにより、本論の内容を損なうことなく、演習量を増加することを狙った。 3. 卒業研究・ゼミナールの指導 各位にテーマごとの論文調査・計画立案の方法を指示し、研究計画会・進捗報告会を数回程度実施し、研究遂行と併せてプレゼンテーション手法について指導した。
研究	1. 国内発表(3件) ・富永和宏, 伊藤敦: “協働ロボット制御のためのタッチパネル操作による把持対象物の画像検出”, 日本機械学会 関東学生会 第64回学生員卒業研究発表講演会, 944, 2025 ・富永和宏, 伊藤敦: “物体把持を目的としたマニピュレータ制御のための対話型物体検出手法の構築”, 第30回高専シンポジウム in Okayama, B-08, 2025. ・松山栞大, 伊藤敦: “M5Stackを用いたIMUによる運動解析システムの構築と誤差低減手法の検討”, 第30回高専シンポジウム in Okayama, B-20, 2025. 2. 外部資金(1件) ・一般財団法人鮫洲会 2024年度研究助成(2024-2025, 代表)
社会貢献	1. 日本鋳造工学会 鋳造設備研究部会 幹事 2. 日本鋳造工学会 鋳造設備研究部会 第7回鋳造ロボットセミナー(基礎編) PBLサポーター 2. 第30回高専シンポジウム in Okayama 審査ボード 一次(要旨)審査委員