

令和7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	<p>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。</p> <p>2. 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。</p>
研究	<p>1. 学術論文(1件) ・伊藤敦: “傾動式注湯プロセスのオフライン解析のための画像計測と補間多項式を用いたデータ同期”, 鋳造工学, 2026. (2026年上半旬掲載予定)</p> <p>1. 国内発表(8件) ・富永和宏, 二宮駿, 伊藤敦: “アクティブ制振制御系のための剛体振子装置の振動特性解析”, 日本機械学会 関東支部 第32期 総会・講演会, GS1009, 2026. ・松居悠, 伊藤敦: “二輪型倒立振子ロボットへの搭載を目的とする差動装置を用いた車体昇降機構”, 日本機械学会 関東支部 第32期 総会・講演会, GS1017, 2026. ・二宮玄, 伊藤敦: “画像検出とタッチパネル操作を統合したロボットアームの動作生成システム”, 日本機械学会 関東支部 第32期 総会・講演会, GS1028, 2026. ・二宮駿, 伊藤敦: “制振搬送システムの構築を目的とした剛体振子装置の振動特性評価”, 日本機械学会 関東学生会 第65回学生員卒業研究発表講演会, 643, 2026. ・田中琥珀, 伊藤敦: “リニアアクチュエータを用いた力覚提示試験装置の設計製作”, 日本機械学会 関東学生会 第65回学生員卒業研究発表講演会, 731, 2026. ・二宮玄, 伊藤敦: “タッチパネル操作による対象物指定に基づいたロボットアームの経路生成システム”, 第31回高専シンポジウム in Amagasaki, J-12, p. 24, 2026. ・松居悠, 伊藤敦: “差動機構を用いた可変車高機能を有する二輪型倒立振子ロボット”, 第31回高専シンポジウム in Amagasaki, J-21, p. 34, 2026. ・伊藤敦: “補間多項式によるデータ同期と画像処理を用いた傾動式注湯プロセスのオフライン解析”, 日本鋳造工学会 第185回全国講演大会, p. 74, 2025.</p> <p>3. 外部資金(1件) ・一般財団法人鮫洲会 2025年度研究助成(2025-2026, 代表)</p>
社会貢献	<p>1. 日本鋳造工学会 鋳造設備研究部会 幹事</p> <p>2. 日本鋳造工学会 鋳造設備研究部会 第9回鋳造ロボットセミナー(基礎編) PBLサポーター</p> <p>3. 第31回高専シンポジウム in Amagasaki 審査ボード 一次(要旨)審査委員</p> <p>4. 東京都立産業技術高等専門学校 品川キャンパス ものづくりテクノスタジオ「電子工作をやってみよう」講師</p>