

平成29年度取組状況

ものづくり工学科 ロボット工学コース (職)教授 (氏名) 源 雅彦

	取 組 状 況
教育	<ul style="list-style-type: none"> ・ 東京医歯大との共同研究に卒研究生を参加. ドクタや修士の学生と同じ環境で共同研究を経験し, 研究成果をロボット学会で発表させる (9/13) ・ 川崎ロボコンへの参加を通じて, ゼミ生の機構・回路・プログラミングに対する技術力の向上を図る. 「研究室における川崎ロボコンの取組」というテーマで, 国際ロボット展において, 学生がプレゼン (12/2) を行う.
研究	<p>(国際会議)</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ Masahiko Minamoto, Yutaro Suzuki, Kenji Kawashima, Takahiro Kanno, Effect of Robot Operation by a Camera with the Eye Tracking Control, IEEE ICMA 2017 conference, pp.1983-1988, Takamatsu, Japan, Aug.9th 2017 ・ Masahiko Minamoto, Masaki Sato, Takahiro Kanno, Kenji Kawashima, Operation of Laparoscope Holder Robot using AR Marker, The 2nd ISBE Poster Presentation, Tokyo, Japan, Nov.9th <p>(国内学会)</p> <p>2017Masaki Satou, Masahiko Minamotoa, Takahiro Kannob , Kenji Kawashimab," ARマーカによる内視鏡把持ロボット操作システムの開発",第35回日本ロボット学会RSJ2017, CD_RSJ2017AC2J2-03,Sep.13th 2017.</p> <p>Masahiko Minamotoa, Masaki Satou,Takahiro Kannob , Kenji Kawashimab," ARマーカによる内視鏡把持ロボット操作システムの開発",平成29年度生体医歯工学共同研究拠点成果報告会, Mar. 9th 2018.</p> <p>(共同研究)</p> <p>生体医歯工学共同研究拠点共同研究プロジェクトの公募共同研究を東京医歯大と実施.</p>
社会貢献	<ul style="list-style-type: none"> ・ OPC講座の講師 (9/2) . ・ 中学生ロボコン運営協力 (12/26, 3/4)