

平成30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 喜多村 拓

取組状況	
教育	<p>1. 設計製図 I および基礎製図の実施と最適化</p> <ul style="list-style-type: none"> ・設計製図 I の履修生において、筆記試験が理由で単位を落とす学生はいなかった。しかしながら基礎製図の内容を完全に理解している学生は少なく、来年度以降、小テストの導入で学生に常に学習することを課すようにする <p>2. 応用ロボット工学</p> <ul style="list-style-type: none"> ・履修した学生が与えられた課題に対して最適な課題解決の方法を議論し、達成することができた。 <p>3. 機械設計法 I の実施と最適化</p> <ul style="list-style-type: none"> ・履修者全員が可以上の成績を収めることができた。しかしながら自らノートを作ることをした学生としなかった学生の成績の差が明らかとなった。
研究	<p>1. 論文を執筆</p> <p>Kimiya Fujio, Hiroki Obata, Taku Kitamura, Noritaka Kawashima and Kimitaka Nakazawa, "Corticospinal Excitability Is Modulated as a Function of Postural Perturbation Predictability", Front. Hum. Neurosci., 27 April 2018, https://doi.org/10.3389/fnhum.2018.00068</p>
社会貢献	<p>1. 人間総合科学大学保健医療学部リハビリテーション学科 義肢装具学専攻 非常勤講師 図学・製図学、機械要素設計</p>