

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 教授 源 雅彦

取 組 状 況	
教育	<p>【PBL教育 グローバル技術者の育成】 PBL教育およびグローバル技術者の育成として、ロボット工学コースの5年生3名および4年生2名を指導し、経済産業省が主催し、ビックサイトで10月に開催されたロボットの国際競技大会（World Robot Summit）に出場し、ホームロボット部門で、製作したロボットが3位入賞するとともに、ロボット学会賞受賞を受賞。</p>
研究	<p>内視鏡操作システムの研究が、生体医歯工学共同研究拠点プロジェクトのH30年度公募研究として採択され、東京医科歯科大生体材料工学研究所との共同研究を行う。以下の4件の論文発表を行う。</p> <p>【国際会議】</p> <p>1.Masahiko Minamoto, Takahiro Kanno, Tetsuro Miyazaki, Toshihiro Kawase, Kenji Kawashima. Operation of Laparoscope Holder by Tracking Image Markers, Proceedings of the 3rd International Symposium on Biomedical Engineering (ISBE2018). 2018.11; 110-111.</p> <p>2.Masahiko Minamoto, Masaki Sato, Kenji Kawashima, Takahiro Kanno, Tele-Operation of Robot by Image Processing of Markers Attached to Operator's Head, IEEE ICMA 2018 conference, pp.2414-2419, Harbin, China, Aug.8th 2018</p> <p>【国内学会等】</p> <p>1.Masahiko Minamoto, Takahiro Kannob , Kenji Kawashimab," マーカや顔画像を用いた内視鏡操作システムの開発",平成30年度生体医歯工学共同研究拠点成果報告会, 平成30年度生体医歯工学共同研究拠点成果報告会予稿集P139, Mar. 8th 2018.</p> <p>2.Hidaka Satou, Masahiko Minamoto, Takahiro Kannob , Kenji Kawashimab," カメラ画像を用いた内視鏡操作システムの開発",第36回日本ロボット学会RSJ2018, CD_RSJ2018, Sep. 6th 2018.</p>

社会貢献	オープンキャンパスにおいて講師を務める.
------	----------------------