

平成30年度取組状況

ものづくり工学科 電気電子工学コース 教授 青木 立

取組状況	
教育	<p>1. 座学と実習の融合 システム工学I&II、メカトロニクスI&IIにおいてMATLAB/Simulinkによるシミュレーションにより講義内容を理解しやすくした。</p> <p>2. 講義におけるインターネットの活用 卒業研究、ゼミナール、システム工学I&II、メカトロニクスI&IIにおいて学生の英文読解力を向上させるため、インターネットを活用した。</p>
研究	<p>1. 紀要論文を執筆 ・青木 立, 中村裕太 (2019) 最大すべり摩擦力に基づいたアンチロックブレーキシステム － 加速度センサを用いた最適スリップ率の推定－, 東京都立産業技術高等専門学校 研究紀要, 13, 3.</p> <p>2. 学会発表 ・Aoki, T (2018), Non-Uniform Sampling Rate Digital Controller Based on Delta Form – Application to PID Control Systems of Proposed Method –, Proc. of Int. Conf. on Precision Engineering (ICPE2018), C-3-3</p> <p>・中村祐太, 青木 立 (2018), 加速度センサを用いたタイヤと路面間の最大すべり摩擦係数のリアルタイム推定－, Dynamics and Design Conference 2018 講演論文集(日本機械学会), 743</p>
社会貢献	<p>1. 本校キャリア支援センター 品川キャンパス インターンシップグループリーダー</p> <p>大田区はじめ近隣企業のインターンシップ説明会の開催や企業訪問などインターンシップを通して地域企業との連携を深めた。</p>