

画像処理・ロボティクスPBL

| 実施期間 | 実施国 | 共同実施機関 | 対象 | 参加者 | 本学担当教員 |
|-----------------------------|-----|--------------------------------|----------------|--|---------------------------|
| 2019年07月12日 ～2019年07月22日 | 日本 | モロトゥワ大学 スリジャワルダナプラ コッテ大学 | ・電子工学科 ・3年次 | (芝浦工業大学) 学生14名、TA2名、教員1名、 職員1名 (モロトゥワ大学) 学生7名 (スリジャワルダナプラコッテ大 学) 学生4名 | チンタカ・プレーマチャ ンドラ(電子工学科) |



図1

今回、スリランカモラトワ大学、スリランカスリジャワルダナプラコッテ大学、台湾の台湾大學から留学生15名を呼び、本画像処理・ロボティクスPBLを実施いたしました。
 留学生と本校の学生が混ざり合ったチームを組み、各チームで10日間程度技術的な問題の解決を目指し、最終日にグループごとの成果を発表してもらいました。今回、ドローンの製作、震度センサーを導入したドローン着陸場の自動発見、ドローンの着陸制御、可視光通信により車いすの自動走行、画像から特定物体認識が主な課題で、10日間の国際チームワークである一定の成果が現れました。