

韓国釜山ロボット系グローバル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
2025年08月21日 ～2025年09月01日	大韓民国	釜山大学校	<ul style="list-style-type: none"> 電気工学科、電気・ロボット工学コース 学部1年生、学部2年生、学部3年生 	(芝浦工業大学) 学生14名、学生バイト2名、 教員3名 (釜山大学校) 学生8名、学生バイト3名、 教員3名	安藤 吉伸(電気電子工学課程 電気・ロボット工学コース)、 吉見 卓(電気電子工学課程 電気・ロボット工学コース)、 米満 文哉(電気電子工学課程 電気・ロボット工学コース)



図1 ワークショップ ①

今回の韓国釜山ロボット系グローバルPBLでは、全日程8月21日(木)から9月1日(月)までの期間で、Pusan National UniversityのJunghan Kwon先生、Youngsoo Kim先生、Sangrok Jin先生の研究室に分かれて滞在し、これらの3研究室のご協力をいただきながら、ロボットに関する課題に取り組む内容となっている。芝浦からは、電気・電子ロボット工学コース(電気工学科)の1年生、2年生、3年生の合計14名が参加した。芝浦からの教員3名とTA2名がサポート対応を行った。今回のgPBLでは、3チームに分かれて、それぞれの課題に取り組んだ。チーム1では、ROS2を用いてロボットアームの制御を行った。シミュレーションや実機を用いながら、ロボットアームで立方体状の物体を把持し、別の場所に移動する課題に取り組んだ。チーム2では、移動ロボットの車輪の一部を改造し、車輪に突起物を付け、リンクのような機構で突起物を動かすことで、移動ロボットが段差を乗り越える課題に取り組んだ。突起物の形状を自分たちで考案し、実機実験により、それらの性能を評価した。チーム3では、モデリングソフトと3Dプリンタを用いて、ワイヤ駆動のアームの部材を設計し、そのアームの動作を実現した。学生たちは、それぞれのグループで、最終発表を行い、自分たちの取り組みについて、発表を行っていた。

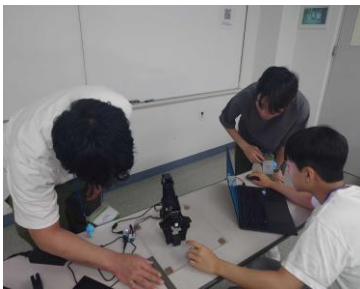


図2 ワークショップ ②



図3 ワークショップ ③



図4 ワークショップ ④



図5 集合写真