

芝浦工業大学ロボット研究室研究交流プログラム[受入] 韓国

実施期間	実施国	共同実施機関	対象	参加者	本学担当教員
2026年02月17日 ~2026年02月27日	日本	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、電気電子情報工学専攻 学部2年生、学部3年生、学部4年生、修士1年生、修士2年生 	(芝浦工業大学) 学生3名、学生バイト8名、 教員3名 (釜山大学校) 学生8名、教員1名	吉見 卓(電気電子工学課程電気・ロボット工学コース)、 谷島 諒丞(電気電子工学課程電気・ロボット工学コース)、 安孫子 駿子(電気電子工学課程電気・ロボット工学コース)、 安藤 吉伸(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 集合写真

2026年2月17日(火)から2月27日(金)にかけて、受入型韓国釜山グローバルPBLを芝浦工業大学豊洲校舎で実施した。芝浦工大からの参加者は、電気電子工学課程および電気工学科の3名となった。釜山国立大学からは8名の学部生および大学院生が参加された。見学会では、お台場にある研究施設に見学に行き、パイオ実験施設、ロボット動作データ、そしてデジタルヒューマンの技術を見学した。ラボワークでは、芝浦工大の学生と釜山国立大学の学生が混ざるように、参加者を3グループに分けた。それぞれのグループメンバーは、3研究室(吉見研究室、長谷川・谷島研究室、安藤研究室)に分かれて、ラボワークを体験することとした。吉見研究室のグループでは、「小型ロボットアームを使った作業動作の実現」をテーマとして、マニピュレータによる複数のコップのハンドリング(スタッキングカップ)に取り組んだ。長谷川・谷島研究室のグループでは、「自律移動ロボットの基本制御と動作の実現」をテーマとして、移動ロボットの軌跡追従制御およびLiDARセンサを用いた点群処理に取り組み、移動ロボットの人物追従を実現していた。安藤研究室では、「移動ロボットの開発およびその機能拡張」をテーマとして、ライトレースロボットの開発を行い、画像処理を用いたロボットの移動技術を組み込んでいた。その後、3D-LiDARや2D-LiDARを用いて、屋内環境の地図生成を行った。最終発表会では、3グループのラボワークの実施内容やデモンストレーションを確認することができた。



図2 研究様子1



図3 研究様子2



図4 研究ツアー



図5 最終プレゼンテーション