

KMUTT-SIT 受入グローバルPBL AY2025 Winter in 豊洲

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23日 ～2026年03月02日	日本	キングモンクット工科大学ト ンブリ校	<ul style="list-style-type: none"> ・機械機能工学科 ・学部3年生、学部1年生、学 部2年生、学部4年生 	(芝浦工業大学) 学生14名、学生バイト4名、 教員3名 (キングモンクット工科大学ト ンブリ校) 学生8名、教員4名	長澤 純人(機械工学課程先 進機械コース)、吉久保 肇 子(先進国際課程)



図1 文化交流エクスカーショ

本gPBLは芝浦工業大学とキングモンクット工科大学トンブリ校(KMUTT)との受入型プログラムとして実施した。実施前には、マレーシアオフィス石崎先生のオンライン講義によって、英語によるコミュニケーション準備およびgPBLへの動機付けを目的とした事前学習を行った。小型移動ロボットを基本キットとして、各チームでオリジナルコンセプトに基づく機能拡張を行った。今回のgPBLのトピックとして小型移動ロボットにLiDARセンサを搭載して、周囲環境データ測定と自己位置推定の演習を行った。また、文化交流学習として、東京エリアおよび鎌倉・江ノ島エリアをKMUTT学生と共に訪問し、日本の歴史・文化に触れながら、英語による交流活動を行った。MUTT側学生には、夏に実施した派遣型gPBLに参加してくれた学生が再度参加してくれており、芝浦側の学生との交流が継続している。

本プログラムでは、グループワーク成果の最終報告会の教員評価に加え、Slackを用いた日常的なコミュニケーションログの評価、各チームのwikiページ評価など、最終プレゼンテーションだけでなく、グループワークの貢献度や学習態度を含めた総合的な評価を行った。その他にも、毎日のデイリーレポートやIGP吉久保先生のご協力による実施前・実施後におけるMGUDS-Sアンケートなどを実施し、参加学生の振り返り学習を補助するようにした。

今回のトピックとしてROS導入とLiDARによる自動マッピング演習を実施し、参加学生に好評であった。また、KMUTT側教員との連携も円滑に進んでおり、両学の共著でCEES 2026(第8回クリーンエネルギー・電気システム国際会議)に投稿して採択され4月に発表予定である。□

□
□
□
□



図2 グループワークの演習



図3 LiDARで自動マッピング演習

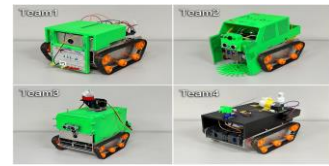


図4 各チームの機能拡張したロボット