

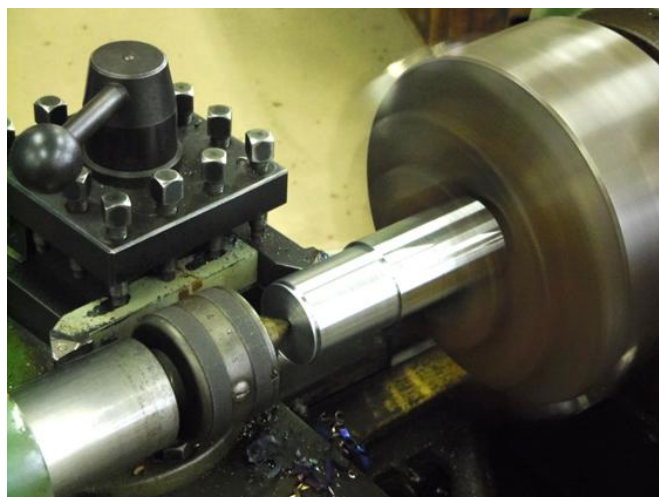
氏 名	津田 勇
職 名	教授
学 位・資 格	工学士
専 門 分 野	機械加工（切削加工）
主な担当科目	学科：機械加工学，測定法 実技：機械工作実習
所属学会・協会	実践教育訓練学会

【教育・技術・シーズの紹介】**「機械加工（主に切削加工）技術者の育成」**

工業製品をつくるための金型や種々の部品のほとんどは，それぞれの目的に合った素材や形状，精度に従ってつくらなければなりません．さらに合理的で適切な加工方法を選択し仕上げることが重要になります．切削理論を理解し加工を行い，各種精密測定器による評価も行いながら精度の良いものづくりができる技術者を育成しています．また，切削加工に関することで企業の方との共同研究を行いました．

「切削加工に関する共同研究」

切削加工における表面粗さ，真円度などの精度に関すること，使用する刃物の刃先形状・材種による工具寿命の違いなどに関する共同研究に取り組んでいます．



氏 名	佐藤 義則
職 名	教授
学 位・資 格	工学士
専 門 分 野	マイコン，電子回路
主な担当科目	学科：電気工学，電子工学，シーケンス制御、シーケンス制御応用 実技：電気電子工学実験，コンピュータ制御実習
所属学会・協会	実践教育訓練学会

【教育・技術・シーズの紹介】

「シーケンス制御，マイコンに関するハード・ソフトウェア」

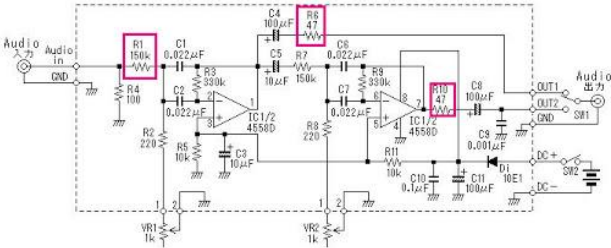
シーケンス制御に関する授業を担当しており，技能検定シーケンス制御作業取得に対する指導なども行っております。

マイコン関連のハードウェア（周辺の入出力に関する回路）の設計・製作やソフトウェア（C 言語プログラム他）に関する授業を担当し，基本的な計測制御システムを製作するといったことを行っております。

卒業研究では制御システムの製作やマイコン等を用いたセンサによる計測システムなどを行ってきました。



シーケンス制御



電子回路

氏 名	新居 徹哉
職 名	教授
学 位・資 格	修士（理工学），テクニカルエンジニア（エンベデッドシステム）
専 門 分 野	制御工学，計測工学，ロボット工学
主な担当科目	学科：コンピュータ工学，制御工学 実技：制御システム実習，生産システム工学（産業用ロボット・画像処理）
所属学会・協会	日本ロボット学会 計測自動制御学会

【教育・技術・シーズの紹介】

「ロボット・制御コントローラ開発，制御工学，計測，画像処理など」

組み込みシステムの開発とロボット制御への応用，各種制御システムの開発などに取り組んでいます。制御プログラムのための技術応用，パソコン利用制御システムの開発などにも取り組んでいます。

また，産業用ロボット・協働ロボットについての技術相談なども行えます。

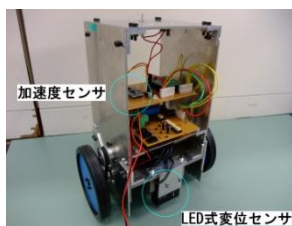
利用開発環境 VisualStudio(Windows PC)，ARM mbed，M5stack（マイコン，IoT），Unity，Tensorflow(AI)，OpenCV（画像処理），Solidworks，Fusion360（3D プリンタ用データ作成），3D プリンタ（FDM），協働ロボット(DENSO Cobotta)，ORiN(IoT,スマート化)，RoboDK（ROBOT CAD）

過去研究・開発例

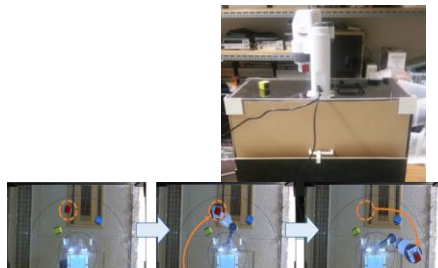
[1] 2 輪倒立振り子型移動ロボット（小型 AGV） 人共存環境での軽量物搬送目的の移動ロボットとして開発しました。パソコンまたはマイコン制御で動きます。

[2] 画像処理・機械学習(Deep Learning)を用いた物体選別ロボット パソコン用 USB カメラの画像から画像処理で物体を検出し，ロボットで仕分けるシステムです。仕分け対象については画像データを蓄積し，TensorFlow による機械学習により仕分け精度を上げていくよう，学習システムと連携するように開発しました。（平成 28 年卒業研究）

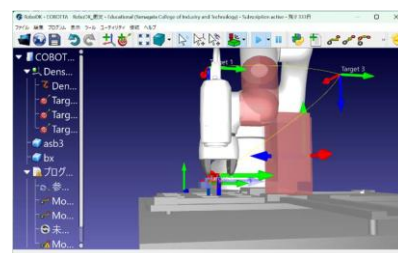
[3] 協働ロボットを対象としたロボットシミュレータによるオフラインティーチング環境の構築 ロボットシミュレータ RoboDK 上に実習用ロボット装置・周辺環境モデルを構築し，シミュレータ上でロボット制御プログラムの製作を行った。（令和 5 年卒業研究）



[1]



[2]



[3]

氏 名	多田 淳
職 名	教授
学 位・資 格	修士（工学）、職業訓練指導員（機械）
専 門 分 野	射出成形金型
主な担当科目	学科：力学、数値制御 実技：3次元 CAD/CAM、機械工作実習
所属学会・協会	実践教育訓練学会

【教育・技術・シーズの紹介】

「射出成形金型の設計・製作」

担当している実習では3次元CAD「solidworks2018」を使用し、モデリングやアセンブリを行う指導を行っています。さらに3次元モデルからCAMを用いてマシニングセンタによる実加工を行う実習を行っています。

卒業研究では、3次元CAD/CAM技術を活用した射出成形金型の製作を行っています。



第14回学生金型グランプリ課題「飾り小物」の金型と射出成形品（2022年開催）

氏 名	宮下 智
職 名	准教授
学 位・資 格	
専 門 分 野	振動工学
主な担当科目	学科：機械要素設計，機構学，材料力学 実技：製図
所属学会・協会	

【教育・技術・シーズの紹介】**「力学的特性を考慮した機構設計」**

機械の運動や力学的特性を考慮した機構設計を中心に行っています．

特にばねマス系の単純なモデルに外乱が入力するケースの動解析や，外乱の減衰や制御など，これらを応用した機器の製作などを行っています．

氏 名	飛田 成浩
職 名	主任講師
学 位・資 格	
専 門 分 野	機械加工，作業研究
主な担当科目	学科：安全衛生工学，工業材料学 実技：機械工作実習
所属学会・協会	

【教育・技術・シーズの紹介】

「機械加工技術者育成」

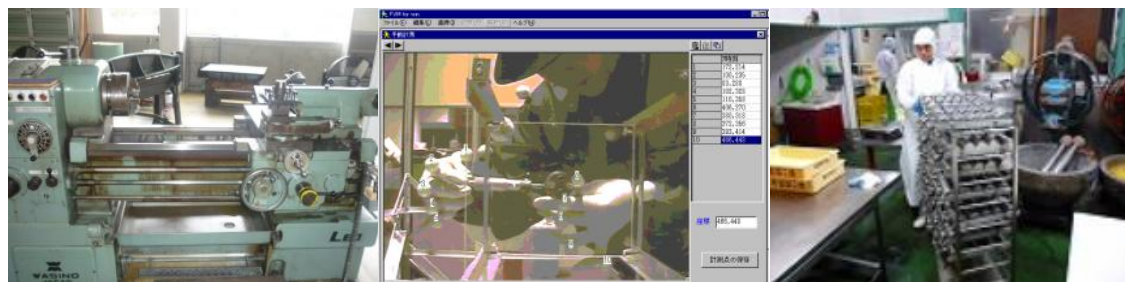
機械加工技術者（旋盤加工，精密測定）を育成しています。

「機械加工に関する作業研究および教材開発」

機械加工（旋盤作業，手仕上げ作業，精密測定作業）に関する作業研究および教材開発に取り組んでいます。

「ＩＥ手法を用いた生産現場改善」

製造業における生産現場改善に取り組んでいます。食品製造業の現場改善を実施しました。



機械加工

作業研究

生産現場改善