

2010年10月21日(木)

## 広島国際大学

# 『オープンラボ』

## の開催について

本学 工学部での研究内容を、近隣および在学生のご家族の方々に、見て、聞いて、知ってもらうことを目的として、オープンラボを開催します。

また、当日は呉キャンパスの大学祭も開催しております。

日程につきましては以下のとおりです。

- ◎ 日時：2010年10月31日(日) 10:00～15:00
- ◎ 場所：広島国際大学 呉キャンパス 1号館、3号館  
(〒737-0112 呉市広古新開5-1-1)
- ◎ 参加費：無料
- ◎ 備考：受付、総合案内所等はありませんので、直接各研究室の展示室にお越しください。

添付文書 開催案内、マップ

以上

この件に関するお問い合わせ先

広島国際大学 工学部事務室 までお願いいたします。

TEL: 0823-73-8830

上記リリースに関する資料は <http://www.hi-rokoku-u.ac.jp/>にUPされております。

発信枚数：本書含め3枚



# オープンラボ案内

学校法人常翔学園 広島国際大学 工学部 情報通信学科(機械システム・ロボットコース)

情報通信学科(機械システム・ロボットコース)での研究内容を近隣および在学生のご家族の方々に見ていただくことを目的として、オープンラボを開催しますので、下記にご案内いたします。(総合案内所はありませんので、直接各研究室の展示室にお越しください。)

**開催日時:** 2010年10月31日(日) 10:00 ~ 15:00

**開催場所:** 広島国際大学 工学部 1号館, 3号館 (〒737-0112 呉市広古新開5-1-1)

## 伊丹研究室(1号館2階1201ゼミ室)

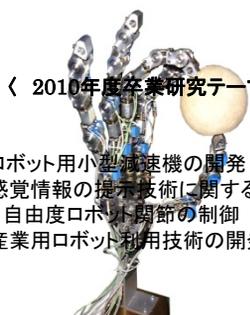
自然に学ぼう!  
マイクロ世界に踏み出そう!

\*現在の研究テーマ  
「センサレス群ロボットによる物体の輸送」

卒業研究の一部を、SICE中国支部  
学術講演会(島根大学11月28日)に  
て発表予定

## 今村研究室(3号館3階3301ゼミ室)

人の手を作る!

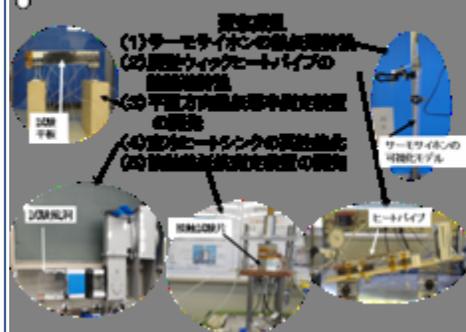


〈2010年度卒業研究テーマ〉

- ・ロボット用小型減速機の開発
- ・感覚情報の提示技術に関する研究
- ・1自由度ロボット関節の制御
- ・産業用ロボット利用技術の開発研究

## 大串研究室(3号館3階3303ゼミ室)

熱の不思議を体験しよう!



## 川上研究室(1号館6階1610ゼミ室)

～無線技術と移動ロボット～

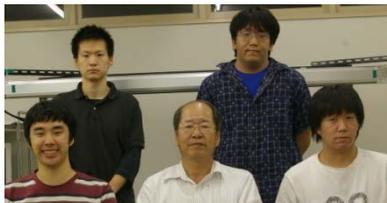
- ①衛星搭載フェーズドアレーアンテナの指向方向精度の検討
- ②移動体衛星通信方式用大口径搭載アンテナの構成に関する検討
- ③衛星通信と無線LANを用いたデジタルデバイス解消の研究
- ④学内無線LANの特性評価と移動特性検討
- ⑤無線センサーネットワーク構築に関する実験的検討
- ⑥屋内移動ロボットの基本性能に関する研究

## 河野研究室(3号館1階3302ゼミ室)

賢い機械を作ろう!

2010年度卒業研究テーマ

- ①カキの養殖用栽苗連製造装置の研究
- ②画像による高粘度流体食品中の異物検出
- ③カメラ画像による食品プラスチック容器の検査



## ペ木研究室(3号館1階多目的室)

画像処理  
～ロボットの目を造ろう!～

私達の研究室ではOpenCVを用いた画像処理の研究を行っています。内容は物体検出や色抽出など…。研究用に鉄道模型も作っていますので、ぜひ一度見に来てください。

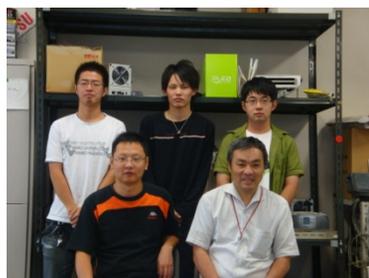


## 寺重研究室(1号館7階1701ゼミ室)

科学と技術を楽しもう!!

研究項目

- ①空中浮遊ロボット
- ②静電気対策
- ③科学技術に関する教材開発

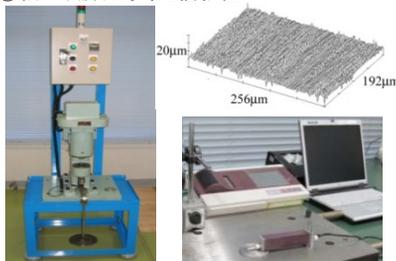


## 吉田研究室(3号館1階味実験室3)

機械寿命は軸受で決まる

研究項目

- ①転がり軸受の表面損傷過程
- ②転がり疲れ強さに及ぼす粗さの影響
- ③転がり疲れ強さに及ぼす加工法の影響
- ④転がり疲れ寿命と信頼性

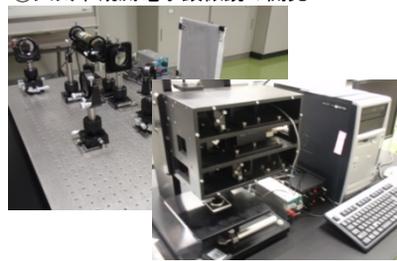


## 上月研究室(1号館6階CAD準備室)

～マイクロを測ろう!～

研究項目

- ①レーザーを用いた表面形状測定装置の開発
- ②電子線の大気中取り出し技術
- ③大気中観測電子顕微鏡の開発

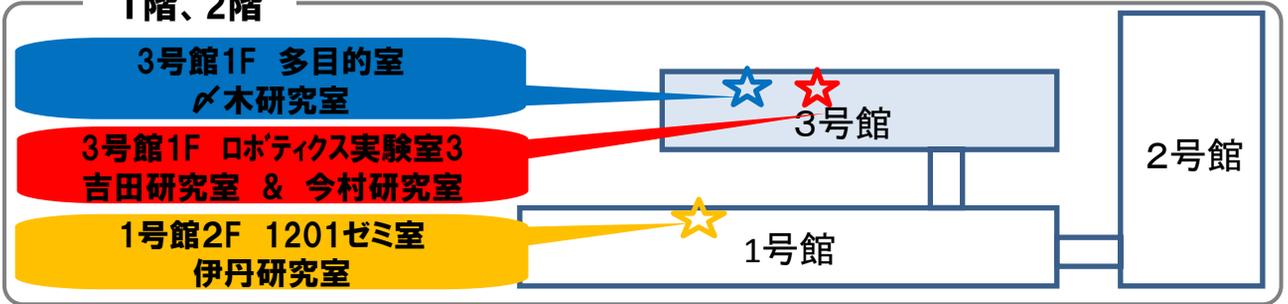




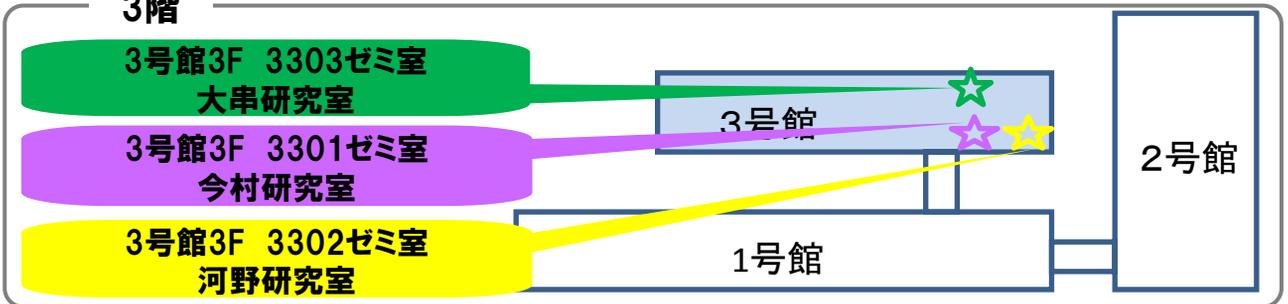
# オープンラボ開催場所

学校法人常翔学園 広島国際大学 呉キャンパス

## 1階、2階



## 3階



## 6階、7階

