

授業コード： ai252023

授業科目名： ロボット工学Ⅰ（バイオメカニクス）

履修者数： 31 名

担当教員名： 費 仙鳳

回答者数： 27 名

学部：	医療福祉	0	現代社会	0	経営法／総合政策	0	工／科学技術	27
	無回答	4						
学科専攻：	理学療法	0	作業療法	0	言語聴覚	0	視覚機能	0
	看護	0	保健福祉	0	現代社会	0	経営法／総合政策	0
	知能情報	27	建築環境	0	臨床工学	0	無回答	4
学年：	1年	0	2年	23	3年	1	4年	3
							無回答	4

設問文 5.そうである 4.まあそうである 3.どちらともいえない 2.あまりそうとはいえない 1.そうとはいえない	5	4	3	2	1	科目 平均	大学 平均
--	---	---	---	---	---	----------	----------

A：授業への取り組みについて

問1.	授業の欠席回数は何回でしたか 5. 欠席なし 4. 全体の1～15% 3. 全体の16～30% 2. 全体の31～49% 1. 全体の50%以上	9	15	2	1	0	4.19	4.35
問2.	授業の他に学習活動（予習・復習・課題・レポートなど）をしましたか	7	14	4	2	0	3.96	4.36
問3.	授業を受講する前にシラバスを確認しましたか	14	8	2	1	2	4.15	4.40
問4.	授業内容でわからないことを先生に質問しましたか	12	9	5	1	0	4.19	4.02

B：授業内容・方法・成果について

問5.	授業方法について、使われた方法すべてにマークしてください（複数選択可）							
	対面 27	遠隔(meet) 0	遠隔(音声ファイル) 0	遠隔(動画ファイル) 0				
	遠隔(チャット) 0	遠隔(課題) 5	遠隔(テスト) 1	無回答 0				
問6.	授業は系統的に整理、準備されていますか	12	10	3	2	0	4.19	4.57
問7.	授業内容は理解しやすかったですか	7	9	6	3	2	3.59	4.44
問8.	授業は質問しやすい環境でしたか	10	11	4	2	0	4.07	4.31
問9.	授業のスピードおよび学習量は適切だったでしょうか	9	10	6	2	0	3.96	4.46
問10.	シラバスまたは授業初めに掲示された到達目標は達成されましたか	11	11	5	0	0	4.22	4.46
問11.	授業内容は興味深く、知的好奇心を触発されましたか	11	11	3	2	0	4.15	4.47
問12.	教員の熱意を感じましたか	10	13	3	1	0	4.19	4.57
問13.	この授業で専門的な知識や技術、または豊かな教養が身につきましたか	11	12	3	1	0	4.22	4.51
問14.	総合的に判断すると満足できる授業でしたか	8	9	8	2	0	3.85	4.51

学生へのメッセージ

まず、「講義名がロボット工学なのに、内容がロボットと無関係に感じた」というご意見についてです。本科目はロボットを構成する重要な要素の一つである「ロボットの目（視覚）」を扱っています。

本学科では、ロボット関連科目を段階的に配置しています（1回目授業に説明した）。

2年前期：機械工学概論（機械の基礎と制御理論）

2年後期：ロボット工学Ⅰ（視覚＝画像処理）

2年後期：機械CAD（ロボット部品・アームの設計）

3年前期：ロボット工学Ⅱ（順運動学・逆運動学）

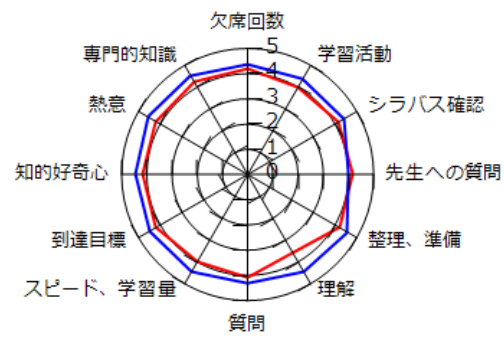
ロボットが周囲を認識し、障害物を避けて行動するためには視覚技術が不可欠です。本科目では、その基盤となる画像処理やデジタル信号処理を学びました。画像の加工や解像度の変化などを通して理解が深まったと感じていただけたことは、授業の目的に沿った成果だと考えています。

一方で、「資料をもう少し見やすく、わかりやすくした方がよい」というご指摘もありありがとうございました。これまでのアンケートでは「資料がわかりやすい」という意見もありましたが、受け取り方はさまざまです。図や文字量、説明の流れをあらためて見直し、より理解しやすい構成に改善していきます。

また、話し方や話す速度についても改善の余地があると受け止めています。専門用語が続く部分では特に、説明の区切りや強調を意識し、必要に応じてペースを落とすなど、聞き取りやすい授業運営に努めます。

ロボット工学Ⅱは、ロボットの“目”を支える基礎科目です。今後のロボット工学Ⅱや制御分野の学習につながる内容ですので、今回学んだ基礎を大切にしてください。

レーダーチャート



総合評価

