

2020年度 enPiT2-Emb PBL科目

「システムデザイン for 組込みシステム開発」 成果発表会を開催しました！

日時: 2020年2月10日(水曜日) 10:00~12:00

会場: 愛媛大学工学部共通講義棟EL24講義室(コロナ感染対策あり)

実施形態: ハイブリッド式(愛媛大学関係者: オンサイト参加、外部審査員と見学の方: 遠隔参加)

セッション1: 8チーム合計16名の受講者が授業で開発した成果物を発表しました。連携大学及び連携企業の方々はzoom遠隔会議を利用して学生の発表に対して評価しました。

セッション2: 1チーム4名の卒論生が卒業研究で開発した「感染症予防サポートシステム」の成果発表を行いました。

3年生の成果発表

受講者は以下のシステムを開発した。

- ★信号機判別自動走行システム
- ★SDK: a Social Distance Keeper system
- ★カメラによる1本線車線認識走行ロボット
- ★ロボット遠隔操作システム
- ★ZumoのSeesaw scene

発表順番

10005	10013	指定検知自動走行システム	3組
10014	10029	カメラから指定車線走行ロボット	3組
10025	10033	道の案内が楽な自動走行システム	3組
10026	10035	SDK: a Social Distance Keeper system	4組
10027	10035	カメラによる1本線車線認識走行ロボット	3組
10033	11001	ロボット遠隔操作システム	5組
11001	11011	ZumoのSeesaw scene	2組
11011	11022	16チャンネルカメラによる自動検知走行ロボット	1組



3年生の発表様子



Seesaw scene



ソーシャルディスタンスキーパ

卒論生による成果発表

1チーム4名の卒論生による「感染症予防サポートシステム」の開発について発表

★施設内の滞在人数、二酸化炭素濃度などの環境値をセンシングしながら、三密を回避するための環境づくりをサポートする。



4回生の発表様子

参加者情報

学生: 3年生(16名)、4年生(4名)
連携大学の教員: 4名
連携企業の方: 4名

愛媛大学でのenPiT2 Embの活動にご関心のある方は、詳しい情報について下記の宛まで、どうぞお気軽にお問い合わせください。

enPiT2 Emb 愛媛大学事務局: enpitemb@cs.ehime-u.ac.jp