# 科学研究費助成事業 研究成果報告書

平成 30 年 6 月 7 日現在

機関番号: 12201

研究種目: 基盤研究(C)(一般)

研究期間: 2015~2017

課題番号: 15K00910

研究課題名(和文)発想,再構築,改良,ふりかえりを通して創造的感性を磨く工学教育プログラムの開発

研究課題名(英文)Development of Education program for Innovative thinking with Dismantling,
Rebuilding and Mimicking

研究代表者

渡辺 信一(Watanabe, Shinichi)

宇都宮大学・工学(系)研究科(研究院)・准教授

研究者番号:00422212

交付決定額(研究期間全体):(直接経費) 3,600,000円

研究成果の概要(和文): 本研究では人間が搭乗可能な2輪倒立型移動体を教材とし,学生自らが構造・制御技術およびプログラムを理解し,総合的に設計・製作を行うことを目的としている.この研究では,1から移動体を作りあげるのではなく,まず予め製作してあるものを分解し,その構造等を理解し,再構成・模倣を行ない,その後彼らのアイデアで新しい移動体を製作することをポイントとしている.ほとんどものづくりの経験の無い学生たちであったが,はじめに分解と再構成の経験を行ったことにより,基本的な技術を理解し,最終的には成功体験による達成感や満足感が得られ教育効果が認められた.

研究成果の概要(英文): This research utilized two-wheeled inverted pendulum vehicles as a teaching tool and aimed to have students understand the structure, control technologies, and programs therein as they attempted to design and construct said vehicle in a comprehensive fashion. The research involved not building a new item from scratch, but rather dismantling an existing item to understand its layout, then rebuilding and mimicking its structure. The students had virtually no experience with building, but allowing them to dismantle and then rebuild the vehicle at the start of the course enabled them to understand the core technologies therein; at the conclusion of the course, the pedagogic effects of this method were confirmed by the students' feelings of completion and satisfaction at successfully completing the build.

研究分野: 工学教育

キーワード: 工学教育 創造性教育

#### 1.研究開始当初の背景

この受身体質の学生に対して, 社会からは 学生に対して、「自主性・積極性」、「コミュ ニケーション能力」,「異分野統合能力」, お よび「プレゼンテーション能力」等の社会人 としての能力習得,さらに大学院生に対して は「リーディングプログラム」という名の下 にグローバルに活躍するリーダーの養成を 期待されていることもあり,大学等では「ど うにかしよう」と授業内容の改善に努力して いる. 例えば, 多くの大学等の工学系の学部 では,PBL形式,つまり自らが考え,手を動 かし,グループ活動を通して,課題を解決さ せる教育プログラムを導入している.しかし, 幼いころから,習い事やコンピュータゲーム に囲まれ育ち,自らの手を動かし「ものを作 る」ことや、「ものを分解する」経験が皆無 である学生も少なからず存在する.また,友 人同士で協力して「何かをやり遂げる」とい うことが,一部の学校生活を除き,社会生活 でほとんど経験が無い学生がいることも聞 いている.このような学生に対して,大学で は従来からの座学によるエンジニアとして の基礎,および専門科目により,高等(と呼 ばれる)教育を行わなければならない.一方, 社会の要望に答えるように社会人としての 能力向上に関する教育を行わなければなら ない. さらに幅広い学生層に対して, やる気 のある積極的な学生をさらに伸ばしながら, 比較的消極的な学生に対しても,底上げとな る教育を行わなければならない現実がある、

#### 2 . 研究の目的

ではこのような現実の中で育ってきた学生に対する教育方法としてより良い方法があるだろうか.おそらく完璧な方法を開発することは難しく,さまざまな大学等の教育で独自の教育プログラムを開発し,実ずは制したいのは,まずとはおせでも手を動かし,グループ活動を経したいと考える.さらに,ものを剝して直し,同じものを製作し,みの「もの」である工学教育教材(以後,教材)は,人が搭乗し移動でき,その体感を通して感性に訴

えることができるものであれば、学生の興味が引き出せるのではないかと考える.また、商品化やキット化を目指した教材ではなく、手作り感、人間味のあるものにしたい.この教材を通して、学生が「おもしろいな」、「作ってみたいな」、さらに制御パラメータの変化により挙動が変化することで「制御理論を勉強してみたい」という気になれば本研究の目的は達成されたと考える.

次に「ものづくり」から制御理論学習へ発 展できるよう教材のテーマを考えてみる.制 御理論を理解するには,微積分,三角関数, 指数・対数関数のような基礎的な数学の知識 を駆使しなければならず, 苦手としている学 生が比較的多い.また,理論と併行して実験 を行うと, その実験テーマは温度変化や倒立 振子等となる場合がある.これらのテーマの 問題として、「反応が遅い」、「実感がわかな い」、単に「わからない」という学生の反応 が多い.指導する教員としても,例えば倒立 振子をテーマにした実験教材を開発しても、 見慣れていることもあり「(あまり)楽しく ない」、同僚からも「これね」という反応を 暗に受けることがある.ただし,倒立振子は 制御理論を学習する上で基本的なモデルで あるため,このモデルをベースにしたいと考 える. そこで, 著者らはこれまでに搭乗面が 水平に制御される2輪倒立振子型の移動体を 試作し,学生,および工業高校の生徒に試乗 してもらい、その反応について調査を行って きた.試作した移動体を図1に示す.



図1:試作した移動体

この移動体は制御パラメータを変更でき,その違いにより「乗り心地」を体感できる仕様になっている.試乗後のアンケートの結果,単に「おもしろかった」,「先生すげー」という意見から「作ってみたい」,「制御理論について勉強してみたい」というかなり前向きな意見まであった.

本学工学部の授業科目の中にものづくりに関するテーマを学生が提案,もしくは教員が提示し,学生がグループ活動を通してテーマの課題を解決する授業がある.その授業で学生たちにこの移動体(教材)をテーマとして提示し,学生たちはこの教材を分解し,組み立て直し,同じものを製作し,改良する課

題を通じて,創造的感性を磨くような経験をさせることを本研究の目的とする.この一連の活動を通して多少ものづくりに関する経験が得られ,同じものを製作した際に,改善案や個性的な何かが付加されていれば,教育効果があったと判断したい.

さらに、本学工学研究科には大学院生向けの PBL 形式の授業を準備しており、彼らにも同様な経験をさせ、さらに学部生の授業で TA として任用しその指導の一部にあたらせたいと考えている、理解が不十分であると教えることは難しく、さらに学部生をマネージメントしながら実践的指導が行われるので、リーダーとしての経験も同時に体験でき教育効果が期待できる.

最後に,本研究の特色としては,以下があげられる.

- 1. パラメータを変更し ,その挙動の違いを体感できる工学教育教材(移動体)の開発 2. 自らが作り ,その過程を通してものづくりの楽しさ ,達成感 ,さらに制御理論の学習意欲の向上のきっかけづくり ,および理解の支援
- 3. 大学院生の学部生に対する実践的指導 の経験

### 3.研究の方法

さらに初年度に学部3年生として「創成プロジェクト実践」を受講した学生が博士前期課程1年生に進学することも考えられるので対象者に対して指導者の立場で学部生の指導を実践させる.

## 4. 研究成果

#### (1)要求仕様

開発する移動体は搭乗可能であり,小回りが利き,コンパクト,屋内での使用を考慮し, 2輪とした.また,バランスの安定性や安全性を考慮し,スケートボードのように横乗りにすることにした.本研究では人間の搭乗を可能とする移動体であるため,以下に示すような要求仕様をあげた.

- ・乗りたくなるような外観(デザイン性)
- · 人間が乗ることができる(搭乗)
- ・ 搭乗者の意思が反映できる(操作性)

- ・構造的にシンプルであること (メンテナンス性)
- ・安全であること(安全性)
- ・乗っている人間が楽しめること (アトラクション性)

外観(デザイン) は,乗ることが可能であることや,乗ってみたいという意欲を誘うものでなくてはならない.そこでスケートボードのように搭乗部をフラットな形状とし,搭乗板を大きくタイヤとの大きさを考え目立たせるようにした.

構造は重さの大部分を占めるバッテリー, モータドライバを均等にするように配置し キャスターを設けることで傾きに制限を与 え,傾けすぎたときの転倒につながらないよ うにした.人間が意図的に重心移動にするこ とにより搭乗面を傾け,移動体に操作量を与 えられるようにした.ハンドルは無線リモコ ンを装備し,リモコンのボタン操作で簡単に 操作できるようにした.

## (2)ポイントとなる設計と仕様

メンテナンス・改良を考慮し,シンプルな 構造を実現するためにギヤヘッド付きのモ ータを選択し,出力軸とホイールをハブで固 定することにした.フレームにはアルミ材の アングル材を用いることにより加工や改良 をしやすくすることにした.フレームとモー タを固定させるのにはブラケットを用い,直 接モータの出力軸に負荷が加わらないよう にした.モータを中心にフレームを組み,部 品を配意した(図2).センサは非接触式の 距離計測センサを使用し,これによって斜度 を検出する形とした.制御は H8 マイコン1 台で2 台のモータを制御する . 搭乗部がモー タ出力軸より上の仕様の移動体を製作した (図3,表1).モータはオリエンタルモー タ株式会社製 DC 電源入力のブラシレスモー タを 2 台用いた . ギヤヘッドのギヤ比は 50 対 1 のものを用いることによって移動体が 傾いた時に素早くトルクが出せるようにし た.最大スピード最大出力の約70%を使い 約 1.2m/s=4.32km/h とした 人間の歩行速度 が 3~5km/h なので安全を考慮し人間の歩 行速度とほぼ同じとし速度制限を設けた.



図2:部品配置図



図3:側面写真

表1:主な仕様

本体寸法:800L×600D×370H

モータ出力:100W×2

(オリエンタルモータ株式会社製)

電源:DC12V(SHORAI製LFX12A1-BS12)

制御ボード: H8/3048F

重 量:27kg

最大傾斜:25度程度

#### (3)乗り心地の評価

本研究で製作したものは搭乗位置がモー タより高い位置にあるので乗り手の重心は 高くなり不安定になると考えた、そこでど のような乗り心地、操作感、どのような楽 しさを感じるかということを評価した. 評価 の方法としては健康な20代男子学生に安全 な場所で乗ってもらい以下の項目について 質問した(図4参照).

- ・年齢,性別
- ・身長,体重
- ・スポーツ経験
- ・デザインに対する評価 形状が四角くインパクトがある 搭乗する板が大きくダイナミックに 感じる

自動車のように見える ハンドルがリモコン式でよい 安心感がある タイヤの大きさがちょうどよい カバーが角々しい

カバーで大きくみえる

・乗り心地・操作に対する評価 移動が早くて楽しい 乗る場所が大きくよい 浮遊感がある バランスをとるのが楽しい 慣れるとさらに楽しい

> 直進するのが難しい 片側に大きく体重をかけると転倒し そうで怖い

キャスターがあたったときが怖い 曲がるタイミングがつかめない 傾く速度が速い

乗り降りがしづらい

カバーが乗り降りの邪魔になる

・制御に対する評価 倒立の操作量がよい



図4:搭乗の様子

反応性が悪い 傾きが大きいときの反応が鈍い

#### (4)評価に対する考察

楽しく乗れるものとして今回の搭乗板デ ザインについては評価できると思われる. 搭乗者の意見より多くは乗る板が大きく見 た目のインパクトがあるとの意見になって いる.またタイヤについても程よい大きさに なっているとの意見があった. しかしタイ ヤカバーについてはカバーによって大きさ が目だってしまい、悪印象であったと思わ れる、カバーによる印象の変化があり、角 ばったものについて好印象であった意見も あれば悪印象である意見もあった.今後安全 性のためカバーははずすことはできないが, 角ばっているものがよいのか丸みをおびた ものがいいのかが今後の問題点であると思 われる.

また操作性については高重心のため乗り づらいといった意見が多く、スタンドや上 り台を用いて試してみたが走行の妨げとな り危険であった. 改善案としてはスタンド を本体につけておき、走行時には収納できる ものが考えられる.また慣れるまで操作が難 しく、ある程度走行するまでに時間がかか ってしまう. これについてスポーツ、特にバ ランスをとるような運動をしている人は時 間があまりかからず運動をしていない人は 時間がかかる傾向があった. 普段からスポー ツ等をしていない人でも簡単に乗ることが できるような制御が求められる.

制御に関しては重心移動に対してより早 い応答が求められる. ある程度の傾きに関 しては応答が速く、傾きが大きくなるにつ れて反応性が悪くなるといった意見があり これはモータ出力によるものであると考え られる. 制御量に関してはよいと考えられ る.高重心型における倒立制御は応答速度が 求められるが、同時に恐怖感が失われるこ ととなる. ここで恐怖感と楽しさの関係性 も知る必要があり、今後はより安全で楽し く乗れ, さらにスリルある制御方法を検討す る必要がある.

#### (5)教育効果

学生たちは当初,実際に製作することがで

きるか自信がなく,戸惑いも見られた.しかし,少しずつ新しいことにできる事から手にカンジし,解決していくことにより,自るる事をはあることができる事から信念ができることができることができるでは、基本的な技術の理解,トライとのはいる自信と成功体験による達成感や満と知る自信と成功体験による達成感や満と知るのでのでは、若いパワーで加速的に成をあることが改めて気づき,感じられた経験であった.

#### 5 . 主な発表論文等

(研究代表者、研究分担者及び連携研究者に は下線)

## [学会発表](計3件)

Shin HARA, Shinichi WATANABE, Kazutaka YOKOTA: Holding after cutting strategy utilizing elasticity of picking fingers, The 32th International symposium on Okhotsuk & Sea Ice, 2016.

外山 史,渡邊 信一,原 紳,大庭 亨,横田和隆,長谷川 光司:学科横断的必修科目「創成工学実践」の改善について,平成28 年度工学教育研究講演会講演論文集CD-ROM,pp.264-265,2016.

原 紳,若園雄志郎,渡邊信一,他3名:も のづくり教育における非専門分野の取り 組みの効果,平成29年度工学教育研究講 演会講演論文集,pp.18-19,CD-ROM,2017.

## 6.研究組織

#### (1)研究代表者

渡邊 信一 (SHINICHI, Watanabe) 宇都宮大学・工学部附属ものづくり創成 工学センター・准教授 研究者番号: 00422212

## (2)研究分担者 なし

## (3)連携研究者

原 紳(SHIN, Hara)

宇都宮大学・工学部附属ものづくり創成

工学センター・助教 研究者番号:60650629