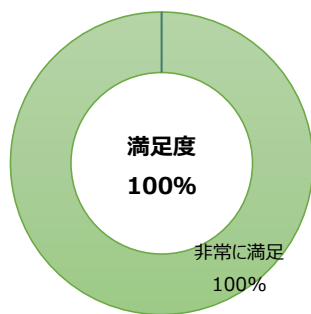


CU Synergy Program 2026

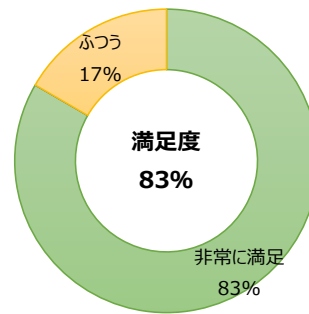
AI/画像認識を活用した協働型ロボットプログラミング

受講者アンケート

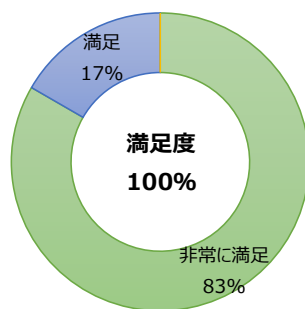
講義内容



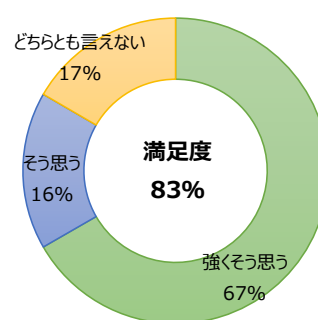
演習



講師のスキルと対応



プロジェクト課題



- ・AIによる画像認識の歴史や現代の主流まで学ぶことができ有意義な時間を過ごすことができました。また、ROS2という手法についても理解を深めることができ、社内に持ち帰って活かしたいと思います。
- ・ロボットだけでなく前処理技術やシミュレーション、深層学習など積み木ブロックのランダムピッキングの実習は、我々のような製造現場における課題に対し有効なアプローチであり、現場での課題解決に直結するため非常に役に立ったと感じています。
- ・演習にて使用したプログラムの内容まで解説を入れてくださっているため、自分の業務等で似た動作や作業を行いたいときにも手軽に試すことができる。
- ・実機を使った演習を交えることで具体的なイメージがつかえました。また、講義の時間内では足りない情報が豊富であったため、貴重な情報として今後の参考に活用できると感じました。
- ・ロボットだけでなく、その周辺技術を包括的に学ぶことができ大変有難かったです。
- ・初心者でもわかるようにと細かい基礎の部分から解説を入れてくださっていたため、今回のテキストだけで身につく知識が本当に多くあると感じる。先生方や学生さんたちも話しやすいばかりで、気軽に質問できる環境だったということもとてもありがたかった。今後必要になる技術であることからロボット導入を検討している段階だったため、知識的に学ぶだけでなく、実機を使用して視覚的にも操作的にも同時に学ぶことができる貴重な機会となった。他の講義や各々の作業等ある中で、ここまでの資料や講義内容、配布コード等ご準備いただき、右も左もわかっていないような初心者にも根気よくご説明いただき心より感謝申し上げます。