

「国際学会を通じて得た成長と挑戦」

2024 年 3 月卒業 千葉 優粋 (Yui CHIBA)
(2024 年現在、大学院博士前期課程 1 年)

2024 年 5 月 10-12 日に大阪大学豊中キャンパスで開催されたロボット工学・制御工学に関する国際会議「2024 9th International Conference on Control and Robotics Engineering」において、「Three-finger Robot Hand that Mimics Human Fingertip Movements in Precision Assembly」という題目で口頭発表を行いました。



国際学会の様子と学会先のご飯

これまでポスター発表の経験はありましたが、登壇発表は今回が初めてでした。学会では、研究の内容を限られた時間内で明確かつ簡潔に伝える能力が求められ、さらに質疑応答を通じて様々な視点から研究の妥当性や発展性について問われていると考えていました。そのため、事前準備の重要性を認識し、入念に取り組みました。

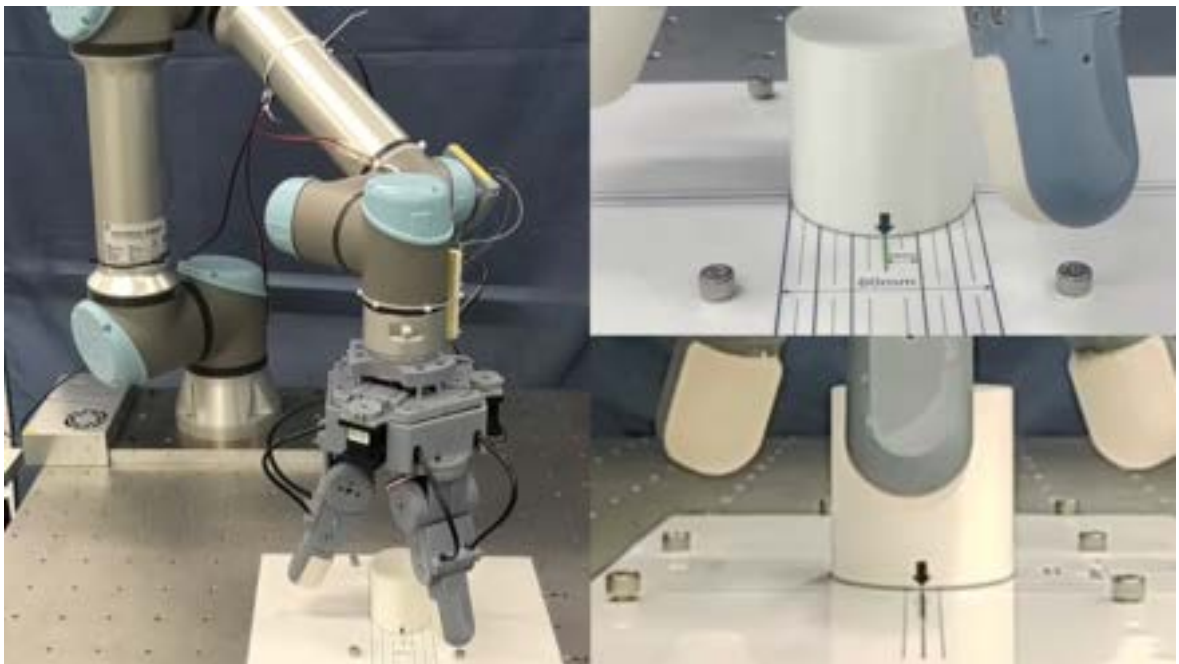
学会の準備において、まず重点を置いたのが「わかりやすさ」です。限られたスライド枚数の中で研究の背景、目的、手法、結果、考察を簡潔に示すため、視覚的に見やすいパワーポイント資料の作成に力を入れました。特に、色使いやフォントサイズ、情報量のバランスに注意し、どのような視点から見ても直感的に内容が伝わるスライド作りを心がけました。また、データをグラフや図で表す際も、情報を詰め込みすぎないように配慮し、主要なポイントに絞った説明を工夫しました。

さらに、発表の質を向上させるため、研究室の田崎先生や同じ研究室の先輩方に積極的に相談を行いました。特に、仮想的な質疑応答を想定し、想定される質問に対する答えを準備することにも注力しました。そうしているうちに、研究の中で未解決な課題や弱点を再認識することができ、それに対するデータ収集や新たな実験を行うことで、より説得力のある内容に仕上げることができました。このプロセスを通して、他者の視点を取り入れることの重要性と、自分の研究の弱点を客観的に評価する力を磨くことができました。

発表当日、限られた 10 分間のプレゼンテーションでいかに研究の核心を伝えるかを意識しました。聴衆の中には、自分の研究分野に詳しい方もいれば、初めてそのテーマを知る方もいます。そのため、専門的な言葉を避け、動画や画像、具体例や比喻を使いながらわかりやすく説明するよう努めました。

その結果、発表後には聴衆の方々から多くのポジティブなフィードバックをいただきました。また、質疑応答では、自分では気づかなかった視点からの質問があり、それを通じて研究をさらに深めるきっかけを得ることができました。

この国際学会での経験を通じて、私は研究を客観的に捉える視点、そして他者にわかりやすく伝える能力を大きく向上させることができました。また、異なる背景を持つ方々と意見を交わすことで、自身の研究を広い視野で捉えることの重要性を学びました。この経験は、今後の研究活動だけでなく、社会人としてのコミュニケーション能力や問題解決能力の向上にもつながると感じています。



ロボットハンド実験の様子

また、国際学会後の食事会で出会い、2時間たっぷりと話した何人かの方々とは現在も連絡を取り合い、研究に関する情報交換だけでなく日常的な会話も楽しんでおり、このつながりを大切にしています。