

KMUTT-SIT 派遣グローバルPBL AY2025 Summer in タイ

実施期間	実施国	共同実施機関	対象	参加者	本学担当教員
2025年09月15日 ～2025年09月23日	タイ	キングモンクット工科大学ト ンブリ校	・機械機能工学科 ・学部3年生、学部1年生、学 部2年生、学部4年生	(芝浦工業大学) 学生10名、学生バイト1名、 教員3名 (キングモンクット工科大学ト ンブリ校) 学生25名、学生バイト4名、 教員4名	長澤 純人(機械工学課程先 進機械コース)



図1 文化交流エクスカージョン

本gPBLは芝浦工業大学とキングモンクット工科大学トンブリ校(KMUTT)との派遣型プログラムとして実施した。出発前学習では、マレーシアオフィス石崎先生のオンライン講義シリーズによって、英語によるコミュニケーション準備およびgPBLへの動機付けを目的とした事前学習を行った。現地では、KMUTT教員が開発したアッカーマンステアリング機構を有する移動ロボットキットを用い、混成グループによるシステム開発型のグループワークを実施した。学生は、ロボット機構の理解、制御・計測要素の検討、システムとしての統合を段階的に進めながら、チームで課題解決に取り組んだ。また、文化交流学習として、バンコク市内およびアユタヤ史跡等をKMUTT学生と共に訪問し、タイの歴史・文化に触れながら、英語による交流活動を行った。

本プログラムでは、グループワーク成果の最終報告会に加え、Slackを用いた日常的なコミュニケーションログの活用、デイリーレポートの提出、およびIGP吉久保先生のご協力による実施前・実施後におけるMGUDS-SIによる評価を組み合わせ、多面的な成績評価を行った。これにより、最終成果物だけでなく、プロセスにおける貢献度や学習態度を含めた評価が可能となる設計とした。

本gPBLに参加した学生の満足度は高く、プログラム終了後も、過去に受入型や派遣型gPBLに参加したKMUTT学生が空き時間に研究室を訪れるなど、学生間の交流が継続している。また、KMUTT側教員との連携も円滑に進んでおり、本年度は本プログラム専用開発されたオリジナル教材を用いて実施された点が大きな特徴である。これにより、教育内容の独自性と両大学の協働体制の深化が図られた。



図2 グループワークの演習風景



図3 KMUTT教員が開発したロボット