自己分析の概要について

　このwordでは、自分の就職先を決めるにあたり、自分の過去を深堀りした内容となっている。

自己分析

会社選びに関して

　自分の3つの軸の内2つ以上含まれている会社を選ぶとする。

　自分の中で大切にしていること、得意なこと、好きなこと（興味でも可）

1. 院生で頑張っていること

**自分のそれぞれのタスクの時間の割り振りと出来点数配分。**

院生で頑張っていることは、自分のそれぞれのタスクの時間の割り振りと出来点数配分。

理由は、今自分にとって一番身に着けたいスキルだから。

きっかけ

きっかけに関して、現在インターンと学校の授業を両立している状態で、インターンのタスクと学校のタスクの両方が発生する状態がたくさんある。両方のタスクの時間割り振りや出来点数配分決めないでやってしまった結果、両方とも中途半端なできになってしまう問題が発生。また、タスクが期間内に終わらない問題が発生。

原因

原因、時間割り振りを決めないと、ダラダラやってしまうから、また出来点数配分をやらないと、すべてのタスクを100点までやってしまうから。時間が結局足りない、つまり期間内にタスクが終わらない問題発生。

難しい点

全てのタスクを100点で終えることは、本当に難しいこと。

解決方法

タスクの時間割り振りを決める。一つのタスクにどのくらい時間をかけるかを事前に決めておく。その際に注意として、ギリギリの時間で決めないようにする。なぜなら、速さと焦りが起きてしまい、仕事のできが悪くなってしまうから。

タスクの点数配分を意識する。全てのタスクに100点を叩き出すのは不可能というのを頭に入れておく。それだけで心をリラックスできる。一番点数を叩き出さないといけないもの二つまでを決め、午前、午後に分けて行う。午前、午後に分ける理由として、時間が絶対かかるから。午前だけなどは、絶対体がしんどくなる。昼休みで一回リラックスできるから。

あと、万が一タスクの両立ができないことは、周りの人にしっかり伝える。助けてもらう。

**質問するにあたり、自分の考えをしっかり持つようにすること**

**中学生辛かったこと**

**部活**

**追い込み、かかり稽古など、先輩からの突き**

**具体的に辛かったこと**

**体力的（息が続かない、腕が動かない）、精神的（先輩からの圧力・練習についていけるかなど）**

**一番の苦しさは精神的だったかも。。。**

**今日練習についていけるかな、、、先輩から突かれないか、、、、**

**怖いという精神的辛さ**

**どのようにしたら解決できた**

**先輩と先生と仲良くする、=> プライベートで遊ぶ。自分から声をかけたり**

**自分だけが苦しいだけじゃないというのを頭に入れておく。**

**反抗心：一回切れてみる。 =>突きされなくなるかも（ずっとやられっぱなしだった）**

**強くなってほしいから突いているというポジティブなこととしてとらえる。**

**2. 研究内容（1）**

GPSの位置精度を強化する研究を行っています。

方法論としては、カルマンフィルタという技術を用いて、GPSの位置精度を強化・補填する研究を行っています。

　研究概要に関して、私生活において、自分の居場所を知りたい場合、基本的にはスマホのGPSを使用し、自分の居場所を特定します。

しかし、自分の居場所が橋の下やビルに囲まれた下道などの場合、GPSからの電波が通りにくく、自身の位置を特定するのに誤差がかなり発生してしまう問題、もしくは自分の居場所が特定できない問題が発生してしまいます。

　上記の問題を解決するために、私の研究内容として、GPSの位置精度が悪化した際に、カルマンフィルタ技術を使用することで、GPSの精度強化・補填役として、加速度センサを使用し、GPSの位置精度を強化・補填することを行っています。

**2. 研究内容(２)**

ドローン用GPSを使用したGPSの位置推定と精度評価を行っています。MATLAB/Simulinkソフトを用いて、GPSの位置情報を取得し、精度評価を行っています。

　具体的な内容として、千葉工業大学 津田沼ジャンパス6号館でドローン用GPSを手で持ち、キャンパスを1周します。その際にどのくらいの位置精度が出るかをMATLAB/Simulinkソフトのグラフ機能とGoogle earthソフトの地図機能で比較し、精度検証を行っています。

　また、MATLAB/Simulinkの自作カルマンフィルタ機能を使用し、GPSの精度が悪化した場合、外部加速度センサを使用し、GPSの位置精度を補填させることを行っています。

　今後の研究内容では、MATLAB/Simulinkの自作カルマンフィルタ機能をrover/droneの自作自動制御プログラムに取り組み、rover/droneの自動制御時、GPSの位置精度が強化または補填されているかどうかを検証していきます。

**強み**

　相手のレベルにあわせて説明することができます。

　この強みに関して、長期インターンシップで身につくことができました。

長期インターンシップの内容に関しては、プログラミング初心者の方（受講生さん）にプログラミングを教えるメンターとなっています。

長期インターンシップを始めて数日間、受講生さんにプログラミングを教えるにあたり、初心者のレベルに合わせず、プログラミングを教えた結果、何人かの受講生さんから「難しい言葉を使用していて、わかりづらかった。」という評価をもらってしまいました。

上記の原因に関しては、受講生さんレベルで説明しなかったことでした。そこで、何人かの先輩メンターの方に普段どのように教えているかを相談するようにしました。

そこから解決方法として、受講生さんにプログラミングを教えるにあたり、日常生活で使用されている言葉で説明するようにしました。また、私の説明についてきているかどうかを時折確認するようにしました。

結果、受講生さんの評価が5/5になり、数人の受講生さんから今までのメンターさんの中で一番わかりやすかったですと評価してもらえました。

**弱み**

　複数の課題に関しての時間配分調整です。

　現在のタスク内容として、就活、研究、インターンシップがあります。それぞれのタスクに関しての投資する時間調整がなかなかうまくいかない問題が発生しています。