

最新ロボット要素技術の紹介

～各種ロボットの研究・開発事例～

日本大学産官学連携知財センター(NUBIC)は、わが国の承認TLO第1号として活動を開始して以来、公的機関、他大学TLOと連携のもと本学の研究・技術シーズの幅広い活用に向けた活動を展開しています。

今回は、同大学より5名の講師を迎え、標記テーマにおいて技術懇親会を開催する運びとなりました。つきましては、日頃より「ロボット要素技術」や「ものづくり」に高い関心をお持ちの皆様に、また産学連携を希望する皆様に、研究シーズの一端をご紹介しますと共にビジネスの一助となりますようご案内申し上げます。

[参加申込書](#)

[会場案内](#)

[開催要領](#)

◆講 演

(1) 『鉄道レールを走行可能とする情報収集ロボット』

講師：内田 康之 日本大学 生産工学部 創生デザイン学科 准教授

(2) 『力を感じる遠隔操作型ロボットハンドの開発』

講師：吉田 洋明 日本大学 理工学部 精密機械工学科 准教授

(3) 『ロボット用アクチュエータとサービスロボットへの応用』

講師：入江 寿弘 日本大学 理工学部 精密機械工学科 教授

(4) 『レスキューロボット技術を応用した各種ロボットの研究開発』

講師：羽多野正俊 日本大学 理工学部 精密機械工学科 准教授

(5) 『気液相変化流体アクチュエータ』

講師：田中 勝之 日本大学 理工学部 精密機械工学科 准教授

◆ポスターセッション パネル前での解説及び質疑応答

◆交流・名刺交換会 参加者・講師・関係スタッフ全員による懇親会(立食形式)

日 時：平成29年6月22日(木) 13:30～18:00

会 場：日本大学理工学部 駿河台校舎(千代田区神田駿河台1-8-14)

参 加 費：無料(交流会を含む)

募集締切：平成29年6月20日(火)

定 員：80名程度

主 催：日本大学 / [リそな中小企業振興財団](#)