

平成 28 年度 地域企業若手技術者向け

# イノベーション研修プログラム

広島大学フェニックス協会の  
会員企業の若手～中堅クラスの技術者の方へ

多忙な日業務と両立させ、  
時間的にフレキシブルな利用

大学の幅広い人材と接点を持ち、  
大学における人脈形成が可能

# 12月12日 月

## 17:00～19:00

※第 65・66 回の開催時間にご注意ください。

### 広島大学 VBL オフィス 2 階セミナー室

基盤技術、新しい技術動向、  
実践までを視野にいれた研修内容

ものづくりに有用な、系統的かつ  
継続的な研修の機会を提供

## 第65回

## ロボットと機構学

## ～環境に適応する機構～

最近、ロボット工学の分野において機構の重要性が再認識されている。特に、環境に応じて動力伝達系が変化することができる機構について紹介します。

具体的には、負荷に応じて変速する無段変速機、階段を登ることができる倒立振り子型ロボット（セグウェイのようなロボット）、ロボットハンド、義手などについて取り上げます。



**高木 健** 准教授

### 高木 健 准教授

広島大学 大学院工学研究院 システムサイバネティクス専攻 ロボティクス研究室

1996 広島市立舟入高等学校卒業

2000 東京理科大学理工学部機械工学科卒業

2002 東京理科大学理工学研究科機械工学専攻修士課程修了

2002 株式会社ディスコ

2006 東京工業大学大学院総合理工学研究科メカノマイクロ工学専攻博士後期 課程修了 工学博士

2006 東京工業大学大学院総合理工学研究科研究員

2007 広島大学大学院工学研究科 特任助教

2008 広島大学大学院工学研究科 助教

2011 広島大学大学院工学研究院 准教授

現在に至る

お申込み・詳細

<https://kyoryoku.hiroshima-u.ac.jp/tokuten/program/techrd@hiroshima-u.ac.jp> 082-424-4302

広島大学フェニックス協会会員向け事業