

デジタルトランスフォーメーション(DX)技術 を活用したものづくり人材育成実践セミナー

対面形式により
効果的な
実践セミナー

必要な知識や
技術を
習得可能な
少人数セミナー

必要な
機材の貸出

期 間 : 令和4年7月21日(木)～令和5年2月2日(木) (全14回)
時 間 : 13:00 ～ 17:00
対 象 : 中小企業の技術者・研究者等 (埼玉県内企業)
定 員 : 15～20名
受講料 : 無料
実施場所 : 埼玉大学 研究機構棟7階大会議室など

※新型コロナウイルスの感染状況によりオンラインでの実施となる場合がございます。

埼玉県では、大学・研究機関等の先端的な研究シーズと企業の優れた技術を融合させ、実用化・製品化・事業化を強力に支援することを推進しています。なかでもデジタルトランスフォーメーション(以下DX)は、社会問題の解決や新たなサービス創出のための有力なツールとして利用されつつあり、これらの技術を活用した設計・開発を担える人材の育成が期待されています。こうしたことから、本セミナーは、埼玉県からの補助を受け開催しております。

セミナーでは、DX、人工知能、データサイエンスなどについて、基本的な考え方から学び、知的活動を実現する技術として、認識、理解、学習、判断、予測などの主な技術についてやさしく解説するとともに、最新技術動向について紹介します。さらに、DX、AI、VR、ロボット関連システムを設計・製作し、最終日の課題成果発表会では、グループごとに成果を発表するとともに、総合討論を行いDXシステム開発に関する知識・技術を深化させます。

申込方法・期間

右記二次元コードよりお申込みください。
令和4年6月21日(火)から令和4年7月4日(月)まで

特記事項

- ・応募者多数の場合、ご希望に添えないこともありますのでご了承ください。
- ・同一企業より3名以上でご受講を希望される場合はご相談ください。

問合せ先

埼玉大学 先端産業国際ラボラトリー 担当：新井・久保田
〒338-8570 埼玉県さいたま市桜区下大久保255
TEL:048-714-2038 E-mail: su-aiit-dx@gr.saitama-u.ac.jp

埼玉大学
マスコットキャラクター
メリンちゃん



▲お申込みはこちら

	年月日	テーマ	概要	講師
1	令和4年 7月21日 (木)	設計力の強化1： 強度解析（講義・演習）	強度設計の基礎知識として、応力とひずみ、材料の強度評価、応力とひずみの関係、仮想仕事の原理について、構造解析の基礎知識として、有限要素と形状関数、仮想仕事の原理式の離散化、等価節点力、剛性方程式について、講義する。実習では引張、曲げ、ねじりを受ける棒の剛性、最大応力、棒の座屈荷重の計算、荷重を受ける棒の断面形状の設計計算などを取り上げる。	大学院理工学研究科 教授 荒居善雄
2	8月4日 (木)	設計力の強化2： 振動現象（講義・演習）	機械構造物の振動はどのようなメカニズムで発生するのか、どのような種類があるのかを簡単に説明する。次に振動問題を解決するために必須の知識である固有振動数、およびその振動モードについて説明する。演習では、固有振動数を決めるパラメータについて考える。	大学院理工学研究科 名誉教授 佐藤勇一
		設計力の強化3： 運動解析（講義・演習）	脚式移動ロボットを例にとり、剛体リンクからなるロボットの運動方程式の導出方法と地面との衝突現象を扱う衝突方程式の導出方法について説明し、演習において受動歩行ロボットのシミュレーションを行う。	大学院理工学研究科 教授 山本浩 准教授 成川輝真
3	8月24日 (水)	デジタルトランス フォーメーション(DX) の基礎（講義、実習）	DX、データサイエンスなどについて、基本的な考え方から学び、知的活動を実現する技術として、認識、理解、学習、判断、予測などの主な技術についてやさしく解説するとともに、最新技術動向について紹介する。	大学院理工学研究科 教授 綿貫啓一 准教授 楓和憲 外部講師他
4	9月8日 (木)	人工知能の基礎 (講義、実習)	人工知能技術の1つであるディープラーニング（深層学習：Deep Learning）を用いた機器のユーザインターフェイス設計を事例として、人工知能を体感することを通じて、人工知能のヘルスケアや産業分野への応用について考えることを目的とします。具体的には、画像認識・音声認識の分野で活用されている畳み込みニューラルネットワーク(CNN)などによるAI認識を事例として、人工知能の基礎知識を学び、実習を行う。	大学院理工学研究科 教授 綿貫啓一 助教 大澤優輔
5	9月29日 (木)	人工知能の応用 (講義、実習)	画像認識・音声認識の分野で活用されている畳み込みニューラルネットワーク(CNN)などによるAI認識を事例として、人工知能の基礎知識を学び、実習を行います。また、画像・音声の高速計算が可能なGPUを搭載したPCを用いて、ディープラーニングを行い、電動車いすのユーザインターフェイスを設計し、車いすの制御を行う。	大学院理工学研究科 教授 綿貫啓一 助教 大澤優輔
6	10月13日 (木)	メカトロニクス概論 (講義)	メカトロニクス(Mechatronics) は、機械工学、電子工学、情報工学が融合したものである。メカトロニクスシステムの代表的な例としては、ロボット、情報家電機器、などが挙げられる。本講義では、メカトロニクスシステム、VR、3Dプリンタについて概説する。	大学院理工学研究科 教授 綿貫啓一
		メカトロニクス、IoT、 VR、3Dプリンタ実演 (講義・実演)	Raspberry Pi開発環境の使い方、初歩のプログラミング、I/O制御、アナログセンサ出力のA/D変換によるデータ取得、シリアル通信について実習を行う。また、VRおよび3Dプリンタについて簡単な解説を行い、HMD型VR体験および3Dプリンタによる造形について実演を行う。	大学院理工学研究科 教授 綿貫啓一 准教授 楓和憲
7	10月27日 (木)	設計・ものづくりにおけるDX、VR総合演習 (講義・実演・実習)	設計・ものづくりにおけるDX技術について学び、3D CAD/CAE、VRの設計・ものづくり応用、3次元動作計測・解析など、設計・ものづくりにおけるDX、VR総合演習を行う。	大学院理工学研究科 教授 綿貫啓一 准教授 楓和憲 外部講師他
8	11月10日 (木)	ロボティクス概論 (講義)	ロボットの歴史、構成、計測・制御技術、人に優しいロボット技術などについて説明する。	大学院理工学研究科 教授 綿貫啓一
		ロボティクス実演 (講義・実演)	ロボットアーム操作用コマンドの仕様について説明を行う。ロボットアーム制御プログラムを作成し、ロボットアーム遠隔操作システムの動作確認について実演を行う。	大学院理工学研究科 教授 綿貫啓一 准教授 楓和憲 外部講師他
9	11月24日 (木)	ロボティクス設計 総合実習（実演・実習）	Raspberry Piを搭載した移動ロボットを用いて、センサ、アクチュエータ、ロボットの制御プログラミングの実習を行う。	大学院理工学研究科 教授 綿貫啓一 准教授 楓和憲 外部講師他
10	12月8日 (木)	DXシステム開発の 課題設定 (見学、グループ討論)	DX、AI、ロボティクス関連の研究室・施設を見学し、先端ロボティクスについて学ぶ。また、新しい生活様式への対応を目指した人に寄り添ったDXシステム（データサイエンス、AI、IoT、ロボティクスなどのデジタル技術を活用してビジネス・プロセスおよびものづくりを変革するシステム）の構築を目指して、グループごとに設計、製作するシステムについて課題設定を行う。	大学院理工学研究科 教授 綿貫啓一 准教授 楓和憲
11	12月22日 (木)	DXシステム開発 総合実習1（製作・実習）	グループごとにDXシステムの開発を行う。	大学院理工学研究科 教授 綿貫啓一 准教授 楓和憲 外部講師他
12	令和5年 1月12日 (木)	DXシステム開発 総合実習2（製作・実習）		
13	1月26日 (木)	DXシステム開発 総合実習3（製作・実習）		
14	2月2日 (木)	課題成果発表・総合討 論	グループごとに設計・開発したDXシステムについて、課題の成果発表を行うとともに、総合討論を行う。	大学院理工学研究科 教授 綿貫啓一 准教授 楓和憲 外部講師他

* 3分の2以上出席した受講者には修了書を授与いたします。

* 今後の感染状況に応じて、開催方法・内容・日程等を変更する可能性があります。