

# 福井高専シーズ集 所属・部門別一覧

◎部門長、○副部門長

所属部門	地域・文化	環境・生態	エネルギー	安全・防災	情報・通信	素材・加工	計測・制御
機 械 工学科			藤田克志 ◎芳賀正和			加藤寛敬 村中貴幸 高橋 奨	田中嘉津彦 ◎亀山建太郎 千徳英介 金田直人 伊勢大成
電気電子 工学科			山本幸男 秋山 肇		丸山晃生 堀川隼世 大久保茂	荒川正和 松浦 徹 西城理志	佐藤 匡 米田知晃
電子情報 工学科			○高久有一		斉藤 徹 青山義弘 波多浩昭 ◎小越咲子 川上由紀 小松貴大		西 仁司 ○村田知也 小松貴大
物 質 工学科		上島晃智 高山勝己 松野敏英 ◎後反克典 川村敏之 ○坂元知里			○佐々和洋	津田良弘 ○常光幸美 松井栄樹 ◎西野純一 古谷昌大 山脇夢彦	
環境都市 工学科	奥村充司	奥村充司		吉田雅穂 辻子裕二 野々村善民 辻野和彦 ◎田安正茂 ○樋口直也 大和裕也 芹川由布子 蓑輪圭祐 山田幹雄 阿部孝弘		蓑輪圭祐	
一般科目 (自然系)	長水壽寛 柳原祐治 井之上和代 山田哲也 中谷実伸 相場大佑 ◎長谷川智晴 挽野真一 東 章弘 松井一洋			岡本拓夫		長谷川智晴 山本裕之	青木宏樹
一般科目 (人文系)	市村葉子 門屋飛央 池田彩音 佐藤勇一 ○川畑弥生 木村美幸 森 貞 原口 治 宮本友紀 藤田卓郎  Pauline Anne Therese M. Mangulabnan						
教育研究 支援センター	白崎恭子	小木曾晴信 廣部まどか 舟洞久人 片岡裕一	白崎恭子		清水幹郎 中村孝史 内藤岳史	北川浩和 堀井直宏 藤田祐介 山田健太郎 久保杏奈	北川浩和 北野公崇 林田剛一

所属部門	計測・制御	
研究分野	身体教育学	<b>専門分野</b> 測定評価, 発育発達, 体育科教育
	青木 宏樹 准教授 博士（学術） 一般科目教室（自然科学系） aoki@fukui-nct.ac.jp	<b>キーワード</b> 体力測定, 子ども, 運動遊び <b>所属学協会・研究会</b> 日本体育学会, 日本体力医学会, 日本教育医学会, 日本教科教育学会

### 研究テーマ

<p>1. 測定と評価</p> <p>敏捷性, 平衡性を評価する新規テストの開発を行っています。</p> <p>また, 野球選手のパフォーマンスと筋パワーの関係について研究を行っています。</p>	<p>発育発達</p> <p>主に, 幼児期, 児童期及び青年期の体力(敏捷性やパワー)の発達について研究を行っています。</p>	<p>体育科教育</p> <p>小学校の体育授業づくりに関する研究を行っています。</p> <p>また, 中学生や高校生の考える体育授業について研究を行っています。</p>
--	---	--

### 主要設備・得意とする技術

投球速度やバットスイング速度等を測定することが可能です。  
 疾走能力と関連が高い最大無酸素パワーの測定が可能です。

### 産官学連携や地域貢献の実績と提案

#### 【公開講座・出前授業】

- ・ 野球選手を対象とした体力測定を公開講座で行っています。

#### 【野球教室】

- ・ 幼稚園や保育園等でご希望があれば野球教室を行います。

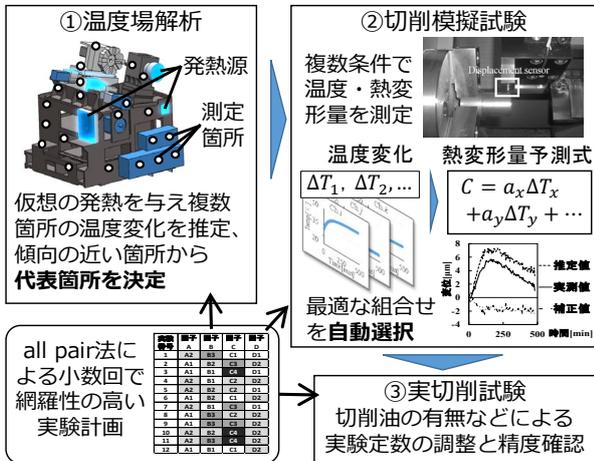
所属部門	計測・制御	
研究分野	知能機械学・機械システム	<b>専門分野</b> センサ工学, 品質工学
	伊勢 大成 講師 博士 (工学) 機械工学科 t-ise@fukui-nct.ac.jp	<b>キーワード</b> インテリジェントタイヤ, パラメータ設計, 機能性評価
		<b>所属学協会・研究会</b> 日本機械学会, 品質工学会, 北陸品質工学研究会

研究テーマ

【NC旋盤の熱変形補正システムの開発】

工作機械の熱変形対策のため、少数箇所の温度測定値から熱変形を予測し、熱変形誤差を補正する方法について研究しています。

様々な条件に対応可能な熱変形補正システムを、経験によらず、低コストで迅速に構築可能とするために、熱変形解析、実験計画を利用した少数回の試験によって熱変形予測式を導出する手法の開発を目指しています。



【自律移動ロボットの品質工学による評価】

ロボット掃除機に代表される自律移動ロボットが普及しつつありますが、その性能について定量的な指標がなく、購入時に適切に比較・判断ができません。また、人がいない状態で想定外の動作をして事故につながる危険もあります。

本テーマでは、品質工学を活用し、実際の使用条件を実験条件に取り入れた機能性評価を行い、自律移動ロボットのロバスト性を定量化するための評価方法を検討します。



主要設備・得意とする技術

●得意とする技術：

品質工学を活用した効率的な実験計画の立案および統計的処理による結果分析

産官学連携や地域貢献の実績と提案

●実績：

北陸品質工学研究会において、北陸3県の企業・研究機関と技術開発の議論を行っています。

●提案：

品質工学に関する技術相談、生産工程の分析・改善

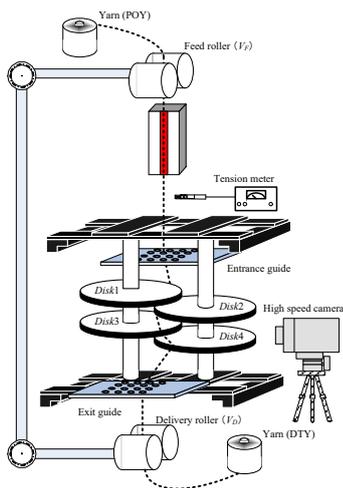
所属部門	計測・制御	
研究分野	機械力学・制御	<b>専門分野</b> 機械設計法, 機構学
	金田 直人 准教授 博士（工学） 機械工学科 機構設計研究室 kaneda@fukui-nct.ac.jp	<b>キーワード</b> 繊維, 機構設計, 画像処理, 数値計算, シーケンス制御 <b>所属学協会・研究会</b> 日本機械学会, 日本繊維機械学会

**研究テーマ**

**【糸の加工メカニズムの研究】**

～実験・シミュレーション～

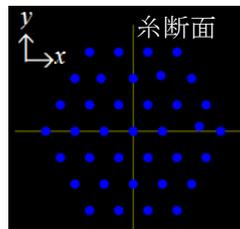
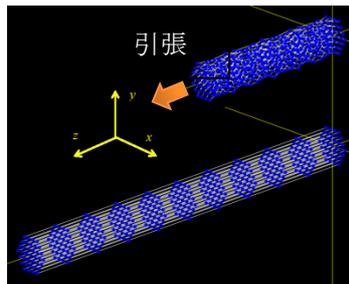
- 糸の接触状態・糸張力の観察
- 糸経路・糸張力のモデリング  
(例) ディスクフリクション



**【フィラメント糸のモデリング】**

～シミュレーション～

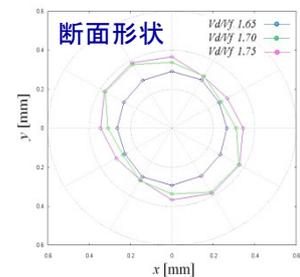
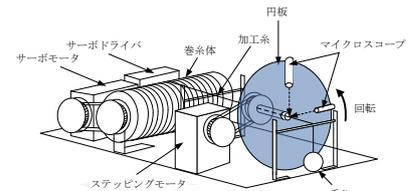
- 引張, 圧縮, 曲げ等を考慮
- 粘弾性を考慮
- フィラメント糸の挙動確認



**【糸形状の評価システムの開発】**

～実験～

- 見かけ糸太さを観察
- 糸の断面形状を把握
- 加工糸の捲縮特性の評価



**主要設備・得意とする技術**

【主要設備：機械工学科棟2階 機械工学実験室7】

- 仮燃加工機, 丸編機, 万能試験機, 高速度カメラ, 熱画像カメラ, FFTアナライザ, PLC
  - 衣服等に用いられている仮燃加工糸を生産し, 糸形状の評価や丸編機による試料を作成可能。
  - シーケンス制御, 画像処理等を用いて様々な評価に必要なインターフェースを開発。

**産官学連携や地域貢献の実績と提案**

**【地域貢献】**

公開授業：さわって学ぶ！簡単な制御教室（R元年度～）

出前授業：H27年度～R元年度 5件（過去5年実績）

**【学会活動等】**

日本繊維機械学会：ジャーナル編集委員, 北陸支部評議委員

**【共同研究等】**

繊維機械における加工中の糸状態を把握する評価システムの構築（H25年度～継続中）

所属部門	計測・制御	<b>専門分野</b> 制御工学, ロボット工学
研究分野	制御・ロボティクス	
	亀山 建太郎 准教授 博士（工学） 機械工学科 人間機械システム研究室 k_kame@fukui-nct.ac.jp	<b>キーワード</b> 制御, モデリング, システム同定, 信号処理, 移動ロボット, 農工連携
		<b>所属学協会・研究会</b> システム制御情報学会, 計測自動制御学会, 日本ロボット学会, 日本機械学会

**研究テーマ**

**【水田用小型ロボットの研究開発】**



本テーマでは、水田を自律走行する小型ロボットの研究開発を行っています。

ロボットは、チェーンのけん引による除草を主目的としていますが、その他にも、水田環境の計測や、施肥への利用についても視野に入れた、水田用移動プラットフォームとしての開発を目指しています。

**【移動体の衝突・座礁検出アルゴリズムに関する研究】**

本テーマでは、除草ロボットなどの小型移動体の移動履歴や加速度データを計測することにより、衝突・座礁の兆しを検出し、回避行動をとらせることを目的として、カルマンフィルターを応用した座礁検出アルゴリズムを開発しています。

本テーマで開発しているアルゴリズムは、座礁検出だけでなく、移動体の位置推定や、機器の故障検出などにも応用可能なものです。

**【部分空間法に基づく未知システムのモデル構築・制御】**

本テーマでは、動特性が未知なシステムのモデルを、入出力データに基づいて決定する方法について研究をしています。

具体的には、化学プラントや機械システムに振動などの入力を与え、出力を計測して処理することにより、数学モデルを導出します。

本手法で得たモデルは、制御、故障検出、動特性解析などに利用することができます。

**主要設備・得意とする技術**

- 計測データに基づく故障検出や、移動体の位置推定・衝突検出に関する研究、および、制御・信号処理技術のロボティクスへの応用について研究しています。
- 小型機器の製作に利用可能な、3Dプリンタ (KEYENCE AGILISTA-3100), カラーハンディ 3D スキャナ (Artec EVA), 3D スキャナ (Roland LPX-600RE), 基板加工機 ((株) ミッツ Auto Lab W), レーザー加工機 (Epilog Mini 24) を管理しています。

**産官学連携や地域貢献の実績と提案**

- 越前市中学ロボコンの開催協力
- 「工業技術を利用した次世代農業研究会 (福井県)」に参加し、水田用除草ロボットの研究開発を行っています。また、鯖江市のメーカーとの共同開発、営農企業の協力による実地試験等を行っており、農業などへの計測制御技術・ロボット技術の応用に関する研究を推進したいと考えています。

所属部門	計測・制御／素材・加工	
研究分野	機械工学	
	北川 浩和 技術長 教育研究支援センター 機械実習工場 kitagawa@fukui-nct.ac.jp	<b>専門分野</b> 加工学, 知能機械学 <b>キーワード</b> 機械加工, 汎用工作機械, 電子工作, 電気工事 組込み型マイコン

### 研究テーマ

#### 【機械加工, 実技指導】

機械実習初心者にも安全で分かりやすい, 座学やテキストでは学習できない経験的知識(暗黙知)の習得に重点を置いた実技指導を行っています。

同時に機械切削加工での各種測定工具等の実用使用法, 取扱法の指導も行っています。

また, 各種工作機械を利用し実験装置, 実習補助具等の製作も行っています。



#### 【知能機械, ロボット】

機械を動かすための電気複合技術や組込み型マイコン, プログラミングを含む電子工作的な弱电分野から, 軽微な低圧電気工事までの電気・電子制御技術の習得に努めて参りました。

プログラム学習用ロボットの開発では, 機械部品加工, 電子回路設計, プリント基板設計, 組み立てまで電気, 機械総合的な製作を行いました。



#### 【3Dプリンターを使った造形】

3Dプリンターによる積層造形を利用した, 各種試作を行っています。その中で, 最小限のモデリング材, サポート材による造形工夫や, 設計段階で強度を考慮した部品分割による, 造形時間の短縮から, コスト低減工夫した造形を行っています。

また, 造形物と金属部品を組み合わせた, ハイブリッド的な部品製作も予定しています。



### 主要設備・得意とする技術

機械実習工場に設置されている汎用, NC旋盤, 工作機械を利用した各種機械加工, 実験装置製作。

実用電子回路設計, プリント基板製作, 電子工作から軽微な低圧電気工事までの実用作業。

次世代加工機(3Dプリンター等)を活用した, 各種設計, 造形製作。

### 産官学連携や地域貢献の実績と提案

メカトロで遊んでロボットに強くなろう。(2005年 機械工学科公開講座)

3Dプリンターでレスキュー笛を造形する夏季科学教室(2015年 教育研究支援センター公開講座)

所属部門	計測・制御	
研究分野	機械工学	専門分野
	北野 公崇 技術職員 修士（工学） 教育研究支援センター kitano@fukui-nct.ac.jp	精密計測・幾何光学
		キーワード
		所属学協会・研究会
		光ファイバ変位計, 3次元特性, 等方性
		精密工学会

研究テーマ

【光ファイバを応用した等方的3次元特性をもつ変位計】

光ファイバ変位計3組を応用し、球に対するXYZ方向(3次元)感度が等方的な変位センサを開発します。現在、幾何光学に基づくシミュレーションにより、光学変位センサの特性を研究しています(図1)。高感度かつ等方的3次元特性をもつ光学変位センサの実現により、方向依存の測定誤差をナノメートルオーダーまで小さくできる可能性があります。応用例として、三次元座標測定機のタッチプローブの研究を行ってきました(図2)。

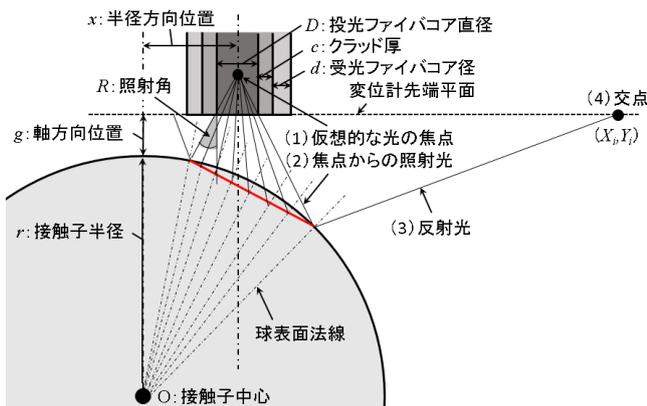


図1. 反射光線の幾何光学的な導出

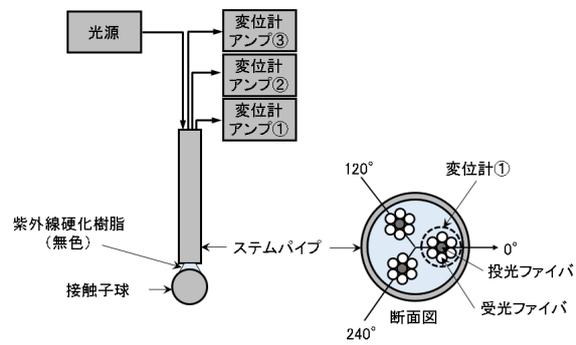


図2. 3Dタッチプローブ(応用例)

主要設備・得意とする技術

【得意とする技術】

- ・光ファイバ変位計の高感度化・設計・試作
- ・各測定対象形状に対する光ファイバ変位計の特性シミュレーション
- ・三次元座標測定機用タッチプローブの寸法測定誤差低減方法の提案

産官学連携や地域貢献の実績と提案

【研究提案】

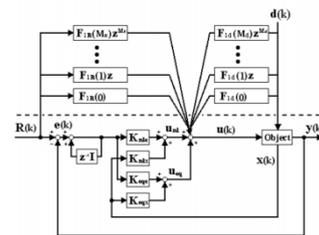
- ・6自由度変位ベクトルが計測可能な光学変位センサの提案
- ・等方的3次元特性を応用した計測機器の提案

所属部門	計測・制御	
研究分野	自動制御	<b>専門分野</b> 自動制御, 自動計測
	佐藤 匡 教授 博士（工学） 電気電子工学科 制御工学研究室 tsato@fukui-nct.ac.jp	<b>キーワード</b> 予見制御, スライディングモード制御, 入力制限問題
		<b>所属学協会・研究会</b> システム制御情報学会, 信号処理学会, 日本工学教育協会

**研究テーマ**

**【デジタル予見スライディングモード制御系構成法】**

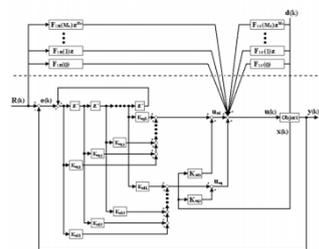
- 目標値の未来情報を利用しシステムの応答改善を図る予見制御と、外乱やパラメータ変動に強い可変構造制御の一種であるスライディングモード制御の特徴を併せ持つ制御系構成法です。  
 全系を一括で設計する手法と、基本となる系に補償器を付加する手法があります。(図1)



(図1)

**【繰り返し予見スライディングモード制御系構成法】**

- 周期性のある目標値に対応できる予見スライディングモード制御系構成法。外乱に強く位相遅れ改善効果があります。(図2)



(図2)

**【離散有限個の入力による制御器設計法】**

- 線形アンプを必要としない、離散値制御の一種。システムの構造を簡単にし、効率改善効果が期待できます。

**主要設備・得意とする技術**

倒立振子実験装置を管理しています。制御 CAD ソフト Matlab および Simulink を用いた制御器設計設計から実装までをシームレスに行えます。

**産官学連携や地域貢献の実績と提案**

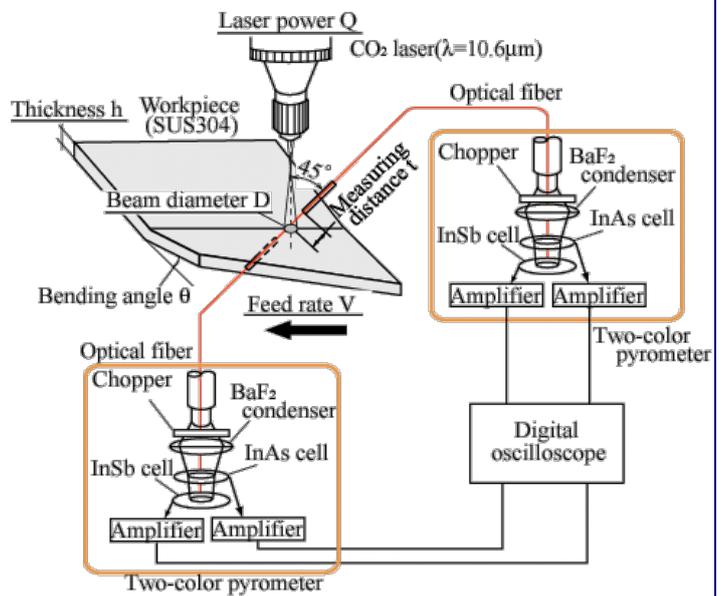
- ・ 公開講座「自律ロボット製作入門」
- ・ 各種装置の自動計測および自動制御

所属部門	計測・制御	
研究分野	機械工学	<b>専門分野</b> 生産工学・加工学
	千徳 英介 准教授 博士（工学） 機械工学科 生産加工システム研究室 sentoku@fukui-nct.ac.jp	<b>キーワード</b> 温度計測, 切削抵抗, 工具摩耗, レーザフォーミング
		<b>所属学協会・研究会</b> 精密工学会, 砥粒加工学会, レーザ加工学会, トライボロジー学会

**研究テーマ**

**【切削およびレーザー加工の加工温度モニタリング】**

- 目的：熱電対などでは難しい切削やレーザーの加工点の温度を高応答、高精度に測定します。
- 特徴：加工点から放出される赤外線を検出し、温度に変換するため非接触で温度場を乱さずに温度測定が可能です。
- 成果例：レーザーによる塑性加工法であるレーザーフォーミング加工に適用し、左図のような温度モニタリングシステムを構築して、変形メカニズムの解明と加工量の制御パラメータとしての加工温度の可能性を示しています。
- 社会との関わり：加工温度の観点から加工プロセスを検証し、加工技術や工具の開発に貢献しています。



**主要設備・得意とする技術**

- 主要設備：マシニングセンタ（森精機, NV4000）
- 得意とする技術：
  - ・ドリル加工, エンドミル加工時の切削抵抗と切削温度の測定
  - ・レーザー加工時の加工温度測定

**産官学連携や地域貢献の実績と提案**

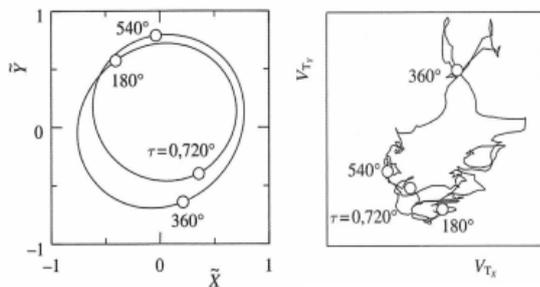
- 実績：
  - ・地元メーカーと外部助成金を獲得し、切削工具の高度化に関する研究を行いました。
  - ・簡単な工作を行う小学校向けの出前授業や中学生向けの公開講座などものづくりに関する活動を行ないました。
- 提案：
  - ・切削加工, レーザ加工の高度化や課題解決に関する技術相談, 共同研究を行います。

所属部門	計測・制御	
研究分野	流体工学	<b>専門分野</b> 液圧工学, トライボロジー
	田中 嘉津彦 教授 博士（工学） 機械工学科 液圧研究室 katanaka@fukui-nct.ac.jp	<b>キーワード</b> 液圧機器, トライボロジー, 最適設計
		<b>所属学協会・研究会</b> 日本機械学会, 日本フルードパワーシステム学会

**研究テーマ**

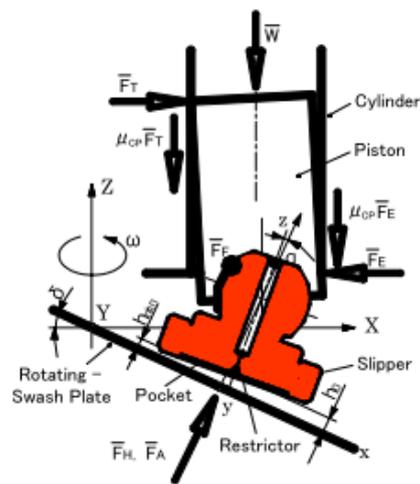
**【液圧機器における基本しゅう動要素の最適設計法の提案】**

トライボロジー（摩擦・摩耗・潤滑の総称）の観点から液圧機器の基本しゅう動要素の一つであるピストンの運動特性を検討し、機器の効率と信頼性の向上が図れるしゅう動部形状に関する設計法の確立を目指しています。下図は、数値計算と実験により明らかとなったシリンダ内のピストンの運動軌跡の例です。



**【液圧機器におけるハイブリッド軸受の基本特性】**

液圧機器には、静圧と動圧の二つの効果を有した軸受が多用されており、一般的な軸受とは異なり、シールと軸受の相反する機能が要求されています。両機能は、同要素の運動特性と密接に関係しており、下図のようなモデルを提案し、混合潤滑解析を踏まえた基本的な運動特性を解析しています。このような解析結果を通して、ハイブリッド軸受の特性評価を行い、基本的な設計指針の提示を目指します。



**主要設備・得意とする技術**

- ・液圧機器で用いられているピストンの摩擦特性や運動特性を実験的に調査するためのモデル機を保有しています。同モデル機では、スリッパ軸受の運動特性を調査することも可能です。
- ・機械システムにおけるしゅう動部のトライボロジー問題に、実験と理論の両面からアプローチしています。

**産官学連携や地域貢献の実績と提案**

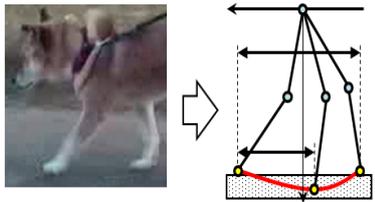
- ・しゅう動部の摩擦特性に関する実験および数値計算
- ・しゅう動要素の運動挙動
- ・なじみ運転条件の検討

所属部門	計測・制御	
研究分野	知覚情報処理	<b>専門分野</b> シミュレーション, 信号解析, 工学教育
	西 仁司 准教授 博士 (工学) 電子情報工学科 nishi@fukui-nct.ac.jp	<b>キーワード</b> 歩行ロボット, 画像解析, ものづくり
		<b>所属学協会・研究会</b> 電子情報通信学会, レーザー学会, 工学教育協会

**研究テーマ**

**【歩行ロボットの歩容生成】**

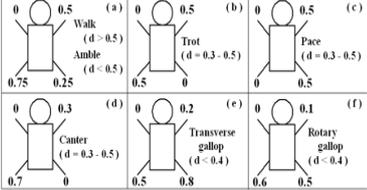
- 歩くロボットは人間社会との整合性が高く, さまざまな利用形態に期待  
→ロボットセラピー分野への応用を目的に, ロボットの歩容生成手法を提案
- 動物らしい歩き方を実現するために, 遺伝的アルゴリズム, 動物学, 人間の感性など複数の手法を利用した歩き方の評価を実施



動物の歩容からのパラメータ抽出



単脚の歩容生成



動物学を利用し4足歩行へ拡張

人間の感性を取り入れた総合的な評価



**動物らしい歩容**

**【FM一括変換方式における特性シミュレーション】**

- 周波数分割多重された信号を一括してFM変調して光ファイバ伝送  
→伝送帯域の効率的な利用, E/O変換時の非線形特性に対する耐性
- システムの伝送特性を決めるパラメータの特定に向けた研究

**主要設備・得意とする技術**

・4足歩行ロボット「AIBO」, 2足歩行ロボット「PALRO」等を利用した, ロボット体験出前授業の実施

**産官学連携や地域貢献の実績と提案**

- ・公開講座「FMラジオを作ろう」「簡単!マイコンでプログラミング」(実績)
- ・出前授業「越前市中学ロボットコンテスト製作教室」(実績)
- ・出前授業「AIBOと遊ぼう」(実績)
- ・出前授業「LEGOでロボットを作ろう」(実績)
- ・メガネ枠製造業者様とさばえメガネwakuコンテスト優秀作品の試作(実績)
- ・共同研究「生産技術の向上に関する研究」(実績)

所属部門	計測・制御	<b>専門分野</b> 機械設計, 繊維 <b>キーワード</b> 仮燃加工、機械設計、シーケンス制御, 空圧機器
研究分野	機械力学・制御	
 林田 剛一 技術職員 教育研究支援センター hayashida@fukui-nct.ac.jp		

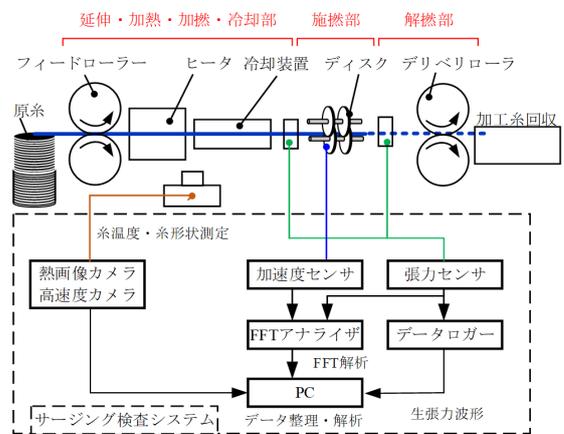
**研究テーマ**

**【仮燃加工機におけるサージングに関する研究】**

衣服などに用いられている伸縮性を有する糸を生産できる、仮燃加工機の研究を行ってきました。

仮燃加工の問題として、加工速度を上昇させることで糸が不安定に挙動する現象「サージング」が発生することが挙げられます。同現象は糸切れ・未解燃糸を誘発し、加工後の糸品質を低下させます。

そこで筆者らはサージングを解明し同現象の抑制に寄与するため、サージングによる糸の挙動変化等を、画像解析を始めとした様々な方法で観察しています。



**主要設備・得意とする技術**

**【得意とする技術】**

- ・シーケンス制御を用いた簡単な装置製作が可能です。  
PLC 等を用いた制御やラダー回路の構築も可能です。
- ・空圧機器を用いたシステム構築が可能です。  
空気圧回路図の作成・説明が可能です。



**産官学連携や地域貢献の実績と提案**

- ・H29年度：出前授業「熱風車」に参加
- ・R2年度：科学教室「Ooho!入りハーバリウムを作ろう」に参加
- ・その他出前授業等を通し、科学・工学の面白さを伝える活動を行っていきたく考えています。

所属部門	計測・制御	
研究分野	知覚情報処理・知能ロボティクス	<b>専門分野</b> 制御工学, 画像処理, パターン認識, ゲーム学
	村田 知也 講師 博士 (工学) 電子情報工学科 知覚情報処理演習室 murata@fukui-nct.ac.jp	<b>キーワード</b> ロボット経路計画, 画像認識, ゲームアプリ <b>所属学協会・研究会</b> 情報処理学会, ロボット学会, 次世代ロボット研究会・北陸

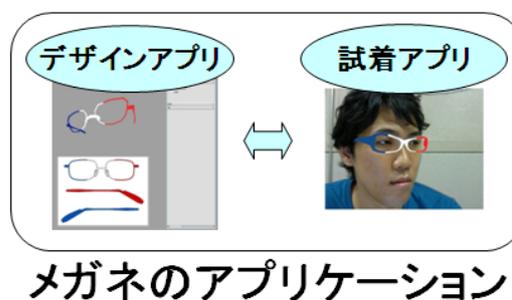
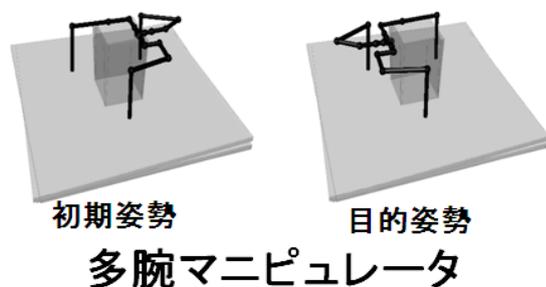
### 研究テーマ

#### 【マニピュレータの経路計画】

● マニピュレータとはロボットアームのことです。そのマニピュレータを初期姿勢から、障害物と干渉しない目的姿勢までの経路を計算する問題は経路計画と呼ばれています。従来の方法では膨大な計算量が必要になるので、高速化のできる手法を提案します。また画像認識を利用してトマトの収穫ロボットの開発をしています。

#### 【メガネをバーチャルに試着する研究】

● 映像やセンサーを使って顔や体を認識することで、メガネをバーチャルに試着することができ、リアルタイムにデザインが可能になるアプリケーションの開発を行います。



### 主要設備・得意とする技術

- ロボットマニピュレータの経路計画シミュレーション。
- i-OS, Android 端末を使ったアプリケーションの作成。
- 画像処理による物体検出と認識。

### 産官学連携や地域貢献の実績と提案

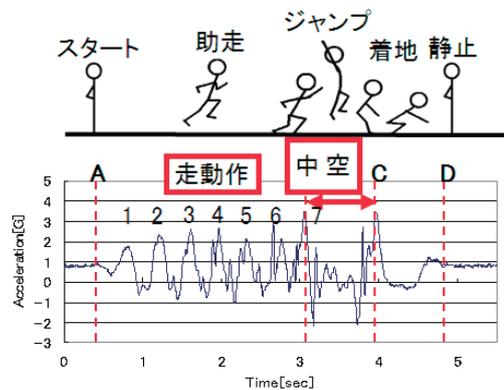
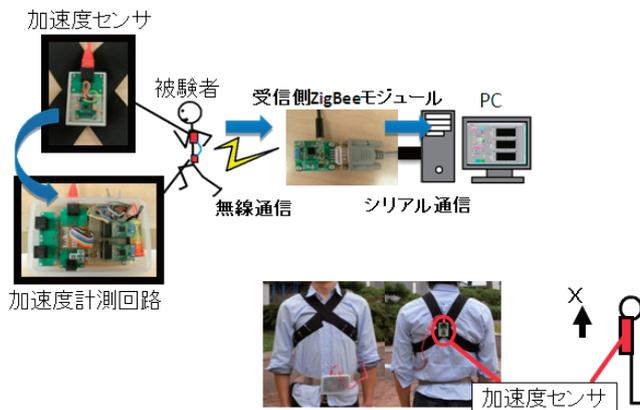
- トマト収穫ロボットの開発
- 眼鏡企業との研究開発
- ご当地におけるゲームアプリの開発

所属部門	計測・制御	<b>専門分野</b> イオンビーム工学, センサ工学, 計測工学 <b>キーワード</b> イオンビーム, 放射線, センサ, 回路設計 <b>所属学協会・研究会</b> 応用物理学会, 米国物理学会, 日本工学教育協会
研究分野	計測工学	
 米田 知晃 教授 博士（理学） 電気電子工学科 計測工学研究室 yoneda@fukui-nct.ac.jp		

**研究テーマ**

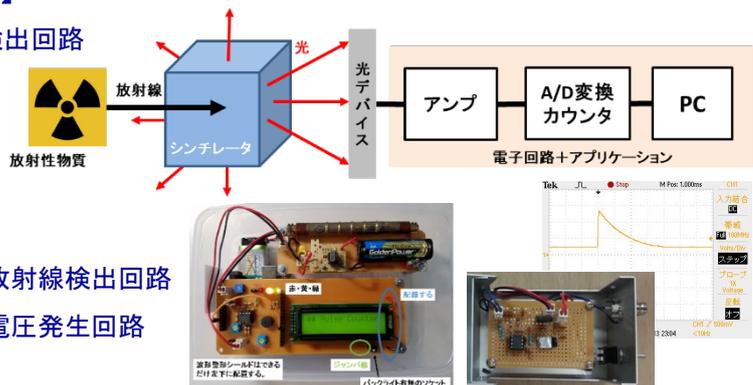
**【慣性センサ（加速度センサ, ジャイロセンサ）を利用した運動動作計測】**

- 加速度センサを用いたバスケットボール競技におけるワン・ハンドシュート動作分析
- 加速度センサと無線モジュールを利用したランニングおよびジャンプ動作分析。



**【教育用放射線検出用電子回路に関する研究】**

- PIN フォトダイオードを用いた放射線検出回路
- GM 管を用いた簡単な放射線検出回路
- 波形整形回路とカウンタ回路
- 展示用ガスフロー計数管の作成
- PHA (Pulse Height Analysis) 回路
- CsI (TI) シンチレータと MPPC を用いた放射線検出回路
- 放射線検出回路用のトランス昇圧型高電圧発生回路



**主要設備・得意とする技術**

- ・ 3D プロッタ, プリント基板加工機を管理しており, 樹脂加工や回路基板設計などに利用しています。
- ・ GM サーベイメータ, シンチレーションサーベイメータ, 環境放射線モニタ
- ・ イオン注入やイオン散乱分光のコンピュータシミュレーション技術

**産官学連携や地域貢献の実績と提案**

- ・ イオンビームを用いた薄膜表面分析
- ・ 防災対策のための河川における水位計測システムの開発
- ・ 原子力防災に関する講演会

