外部大学研究機関からの本事業の評価報告書

１．開催日時　平成 29 年 10 月 28 日（土）　10:30～11:30

２．場所　　上智大学　理工学部　紀尾井町ビル 502 室

３．外部機関　上智大学大学院理工学研究科機械工学領域精密工学研究グループ，上智大学理工学部，いすゞ中央研究所

４．評価コメント

コメント１：ユニークな発想のロボットであり，精密計測分野に新しい提案ができると思う。この精密計測ロボットは，パイプの内面の上面は測ることができるのか？内面の上面も測定できるようになるとより有益だと思う。

コメント２：ロボットの位置情報を得ることは可能か？今後，ロボットの位置情報も得ることができるようになると，ロボットが使いやすくなるためユーザにとってメリットが大きいと思う。

コメント３：設計条件が厳しすぎるような気がする。欲しいデータの精度に見合わないなら，設計条件を厳しくする必要はないのではないか？

コメント４：計測ユニット部の上下駆動のためにボールねじを使用しているが，ボールねじを使わないといけないほど精度が必要なのか？より高い測定精度を考慮してボールねじを選択していることは良いことだと思う。コストダウンの視点からボールねじではないより安価な案内機械要素を選択することも良いと思う。

６．評価結果

・ユニークな発想のロボットであり，精密計測分野への新しい提案になることが予想されるという評価が得られた。

・高い精度で計測できる設計であるとの評価が得られた。コメントとして，市場への展開の際にはコストダウンを図った設計の精密計測ロボットが求められるだろうとのコメントがあった。

以上