

2 0 2 5（令和 7）年度

第 16 期

事 業 報 告

2 0 2 5（令和 7）年 4 月 1 日から

2 0 2 6（令和 8）年 3 月 31 日まで

公益財団法人 NSK メカトロニクス技術高度化財団

目次

1. 公益目的事業の実施状況	
1. 1 メカトロニクス技術の高度化に関する研究開発への助成	P3
1. 2 メカトロニクス技術の高度化に関する技術教育への助成	P3
1. 3 メカトロニクス技術の高度化に関する技術交流への助成	P3
1. 4 メカトロニクス技術の高度化に関する講演会・研究会当の開催への助成	P3
資料1-1 2025年度(第16期)「研究助成」採択リスト	P5
資料1-2 2025年度(第16期)「教育A助成」「教育B助成」採択リスト	P7
資料1-3 2025年度(第16期)前期・後期集会助成採択リスト	P13
1. 5 メカトロニクス技術の高度化に関する情報の収集及び提供	P15
資料1-4 研究助成・教育助成成果報告書表紙	P16
2. 理事会	
2. 1 第30回通常理事会	P17
2. 2 第35回臨時理事会	P17
2. 3 第36回臨時理事会(みなし)	P17
2. 4 第31回通常理事会	P18
3. 評議員会	
3. 1 第15回定時評議員会	P18
3. 2 第20回臨時評議員会	P19
4. 審査委員会	
4. 1 夏の審査委員会	P19
4. 2 第43回審査委員会	P19
5. 運営体制充実のための取組	
5. 1 外部理事・外部監事の認定と運用	P20
5. 2 財団役員、評議員、審査委員の選任プロセスについて規定化準備実施	P20

*2025(令和7)年度事業報告には、「一般社団法人及び一般財団法人に関する法律施行規則」第34条第3項に規定する付属明細書「事業報告の内容を補足する重要な事項」がなかったため作成していません。

事業報告書

(2025 年 4 月 1 日から 2026 年 3 月 31 日まで)

公益財団法人 NSK メカトロニクス技術高度化財団

2025 年度 第 16 期 (2025 年 4 月 1 日から 2026 年 3 月 31 日まで) は、関係各位のご指導、ご協力を頂きながら、メカトロニクス技術高度化に関して、研究開発への助成、高専の教育への助成、講演会・研究会等の開催への助成を実施しました。

1. 公益目的事業の実施状況

1.1 メカトロニクス技術の高度化に関する研究開発への助成

(ご参照：P3～4/34 資料 1-1) (定款第 4 条第 1 項第 1 号関係)

助成募集掲載は当財団のホームページへの掲載、89 の大学、57 の高専に対して、それぞれのイントラネットに当財団のホームページへのリンクや機関内のメカトロニクスの研究者への連絡をお願いし、併せて今期も助成募集ポスターを作成し配布しました。

研究助成には 48 校(去年は 45 校)の大学・高専、研究機関から 69 件(去年は 66 件)の応募を頂きました。これらの応募につき、すべての申請書を審査委員 7 名全員が審査する方法を継続しました。1 月 26 日に開催しました第 43 回審査委員会において公平かつ厳正な審査を経て 15 件を選出し、理事長がこれを助成対象として決定しました。

1.2 メカトロニクス技術の高度化に関する技術教育への助成

(ご参照：資料 1-2) (定款第 4 条第 1 項第 2 号関係)

高専のメカトロニクス技術教育を推進する複数の教員や学科・専攻のチームを対象とする A 助成には、6 件の応募がありました。2017 年度から募集を開始した教員個人の研究を支援する B 助成には、1 件の応募がありました。全高専の校長先生方へ直接応募状況と実績について報告した結果、多くの応募をいただくことができ、大変感謝しております。

これらの応募につきまして、1 月 26 日に開催された第 43 回審査委員会において公平かつ厳正な審査を経て、A 助成 5 件、B 助成 1 件を採択し、理事長がこれを助成対象として決定しました。

1.3 メカトロニクス技術の高度化に関する技術交流への助成

(定款第 4 条第 1 項第 3 号関係)

当面中断して状況を見ています。

1.4 メカトロニクス技術の高度化に関する講演会・研究会等の開催への助成

(ご参照：資料 1-3) (定款第 4 条第 1 項第 4 号関係)

前期分を含めた 2025 年度の応募 8 件に対して、1 月 26 日開催の第 43 回審査委員会において公平かつ厳正な審査を経て、前期、後期併せて 4 件を採択し、理事長がこれを助成対象として決定しました。

資料 1－1 2025 年度（第 16 期）「研究助成」採択リスト

NO.	研究助成対象者
	研究題目
1	磯部 浩己 長岡技術科学大学・技学研究院 教授
	超音波援用切削加工で創成されたマイクロテクスチャの高機能化
2	GALIPON Josephine 山形大学 大学院理工学研究科 准教授
	多様変形による推進力特性可変閉ループ型駆動体の開発
3	川田 将平 九州大学・工学研究院 准教授
	電極反応による界面分子配列制御を基軸とした次世代摩擦制御技術の創出
4	木村 文信 東京大学・大学院新領域創成科学研究科 准教授
	アディティブマニファクチャリングを用いた低エネルギー樹脂・金属直接接合
5	楠山 純平 千葉工業大学 工学部 准教授
	原 祥太郎 千葉工業大学 工学部 教授
	多孔質空気静圧軸受における複数の解析手法を統合した最適設計手法の提案
6	佐藤 孝洋 室蘭工業大学 大学院工学研究科 もの創造系領域 准教授
	あらゆる海況下での発電を実現する非線形波力発電機のモデル予測制御
7	白石 俊彦 横浜国立大学 大学院環境情報研究院 准教授
	加速度に基づく革新的な減衰切替則を用いた磁気粘性グリースダンパによるセミアクティブ制振

資料 1 - 1 2025 年度（第 16 期）「研究助成」採択リスト

8	白岩 隆行 東京大学大学院工学系研究科 講師
	結晶塑性シミュレーションによる軸受鋼の転がり接触疲労メカニズムの解明
9	杉元 紘也 東京電機大学・工学部 教授
	5 軸制御形高出力ベアリングレスモータの全方向回転角度センサレス化構造の研究
10	寒川 雅之 新潟大学工学部 准教授
	月山 陽介 新潟大学工学部 准教授
	交換可能金属接触部を有する MEMS センサアレイによるトライボロジー複合情報計測システムの開発
11	高岩 昌弘 徳島大学大学院 社会産業理工学研究部 教授
	汎用型空気圧アクチュエータの超高精度位置決め制御による産業基盤創成
12	徳田 冬樹 東北大学 未踏スケールデータアナリティクスセンター 助教
	メッシュベース形状推定と視覚フィードバック制御による柔軟物体の高精度操作
13	成田 幸仁 室蘭工業大学・大学院工学研究科 准教授
	新たな高トルク大減速比プラスチック歯車「ヘリコンギヤ」の研究と性能評価試験
14	森尾 裕志 湘南医療大学 保健医療学部 教授
	大森 圭貢 湘南医療大学 保健医療学部 教授
	高齢者の健康喪失リスク定量化と予防的介入のためのセンサフュージョンによる身体・呼吸機能指標の探索
15	山本 征孝 東京農工大学 工学研究院 准教授
	転倒予防リハビリを支援する反応性バランストレーニングデバイスの開発

資料 1－2 2025 年度（第 16 期）「教育 A 助成」採択リスト

応募
NO

応募高専・学科名				申請額千円	担当代表責任者名	役職	
添付シラバスと申請の科目との関係（「現行のシラバス」または「申請科目用に作成された新規のもの」）							
科目名		選択・必修 (取得単位数)	授業時間 又は回数	科目担当 教員数	対象人数	申請使用コマ数又は 時間内訳、内容等	対象学科学年
豊田工業高等専門学校 機械工学科					2,500	兼重 明宏	教授
本校では、メカトロニクス技術を基礎とするものづくり教育に重点を置き、ものづくりへの誘いを目的に、第1学年の工学基礎演習ではライトレースロボット製作、基礎実習では各種工作機械実習やリレーシーケンス制御、また、より高度なものづくりのために第2学年のメカトロニクス実習では、CNC工作機械実習、CAD/CAM実習やPLCによるシーケンス制御の教育を行っている。特に、メカトロニクスの技術の総合教育として、第3学年の創造総合実習は、1,2学年で学んだ工学基礎教育を基に、1年間を通してグループ毎でオリジナルテーマによる製作実習PBL(Problem or Project Based Learning)教育を行っている。さらに4学年の工学実験では、モータ制御や各種センサを用いた実験解析を行い、5年生、専攻科での卒業研究や特別研究の専門応用力を高める教育に繋がっている。しかし、保有する教育用機材・機器が限られており、製作物の制限があるのが現状である。 一方、近年、マイコンやPLC、各種センサを用いたモータやエアシリンダー、電磁弁を制御するメカトロニクス技術に留まらず、カメラ画像認識、製作した装置と認識システムとの連携、無線通信機能やAI技術を利用した機械学習など、より高度なメカトロニクス技術教育が必要となっている。 そこで、本申請の目的は、1学年から3学年までのメカトロニクス技術を基礎とするものづくり教育に関連する実習と座学の充実のために、申請物品の教材機器を購入することにより、メカトロニクス教育の成果となる創造総合実習の教育内容の充実、製作物の高度化を図り、関連科目ならびに高学年での工学実験、卒業研究等の専門応用教育の充実を図ることを目的とする。							
工学基礎演習		必修	60	教員 3	40		機械工学科
基礎実習		選択	67.5	員 2, 職員	40		機械工学科
機械工作法		選択	60	教員 2	40		機械工学科
メカトロニクス実習		必修	67.5	員 2, 職員	40		機械工学科
創造総合実習		必修	67.5	員 2, 職員	40		機械工学科
機械設計製図		必修	30	教員 1	40		機械工学科
機械要素設計		選択	30	教員 1	40		機械工学科
工学実験		必修	60	教員 9	40		機械工学科

A16-
01

資料１－２ 2025 年度（第 16 期）「教育 A 助成」採択リスト

応募 NO	応募高専・学科名				申請額千円	担当代表責任者名	役職
	添付シラバスと申請の科目との関係（「現行のシラバス」または「申請科目用に作成された新規のもの」）						
	科目名	選択・必修 (取得単位数)	授業時間 又は回数	科目担当 教員数	対象人数	申請使用コマ数又は 時間内訳、内容等	対象学科学年
	北九州工業 高等専門学校 生産デザイン工学科（電気電子コース）				2,500	前川 孝司	准教授
	メカトロニクスは複数分野を横断する工学領域であり、メカトロニクスシステムに必要なセンサ、アクチュエータを統合し制御するメカトロ制御用機器であるPLCは産業機械の標準技術である。 本申請ではPLCシステムを軸として、以下の教育の実現を目指す。 【教育方針】 ・ 機械系・電気系・制御系の学生は、学年・内容に応じて教材を活用し、科目間の連携を強化。単独科目で閉じないことで分野横断的な視野を養い、システム全体を見渡す力を育成。 ・ 情報系、化学系を含む専攻科全学生が取り組める実習環境を整備し、制御技術を実践的に習得。 ・ PLC経験者と未経験者、異なる専門同士の混合グループを編成。リーダーはメカトロニクス分野の学生が担い、協働を通じてコミュニケーション力・リーダーシップ力を養成。 ・ 技能検定と技能五輪に使用されている教材を活用し、各自に応じた課題で知識や技術力を向上。 【到達目標】 ・ システム全体を俯瞰した設計・運用ができる力を養う。 ・ 異分野の人材との協働に必要なコミュニケーション能力を理解する。 ・ メカトロニクスを専門としない専攻科生(化学・生物系など)でもPLCを扱えるようになる。 以上のように本申請は、メカトロニクス関連の座学とPLC実習を通じて産業界で求められる、システム全体を俯瞰して設計・運用ができ、実践的かつ協働的なメカトロニクス人材の育成を実現するためのものである。						
A16-02	メカトロニクス基礎	必修・1単位	30時間	3名	200人		2年前期
	電気基礎	必修・1単位	30時間	3名	200人		2年前期
	電気電子工学 実験A	必修・4単位	120時間	7名	40人		3年通年
	知能ロボットシステム実験A	必修・2単位	60時間	4名	40人		3年前期
	基礎制御工学 AI	必修・1単位	30時間	1名	40人		4年前期
	電気電子工学 実験B	必修・4単位	120時間	6名	40人		4年通年
	メカトロニクス工学 I	必修・1単位	30時間	1名	40人		5年前期
	メカトロニクス工学	必修・2単位	30時間	2名	40人		5年前期
	メカトロニクス工学特論	必修・2単位	60時間	1名	20人		6年前期

資料 1 - 2 2025 年度（第 16 期）「教育 A 助成」採択リスト

応募 NO	応募高専・学科名			申請額千円	担当代表責任者名	役職	
	添付シラバスと申請の科目との関係（「現行のシラバス」または「申請科目用に作成された新規のもの」）						
	科目名	選択・必修 (取得単位数)	授業時間 又は回数	科目担当 教員数	対象人数	申請使用コマ数又は 時間内訳、内容等	対象学科学年
	石川工業高等専門学校 機械工学科				2,500	藤岡 潤	教授
	AIとロボティクスの融合によって新たな価値を生み出す「AI・ロボティクス」融合技術が、労働力不足解消、作業の代替、生産性向上などの社会的・経済的効果をもたらすとされ、世界的に注目されている。一方、我が国ではビッグデータ活用や大規模投資の遅れとともに、AI・ロボティクス技術人材の不足が課題とされている。メカトロニクス技術教育においても、AIとロボットを融合技術として学び、実践的な課題解決スキルとして活用できる高度専門教育への発展が強く求められている。 本申請では石川高専機械工学科におけるこれまでのメカトロ教育（前回申請）[1]を基盤としつつ、主に低学年において①AI 教育とロボット SI 教育を組み合わせた「AI・ロボティクス」技術教育を導入し、さらに高学年において②県内企業と連携して、実際の技術課題、環境課題をAI・ロボティクス技術で解決する社会実装型 PBL を展開する、新たなメカトロ技術教育プログラムを構築する。またエッジAIデバイスの搭載が可能なマイコンと協働ロボットをコアとし、その他のメカトロ・生産システム要素との組み合わせにより基礎教育から PBL における試作実装まで活用可能な教育教材を開発する。本申請カリキュラム、および開発教材により、メカトロニクス技術に加え、AI活用およびロボットシステムインテグレーションを理解し、さらに産業現場での課題解決やシステム改善、あるいは様々な社会課題において、それらの融合技術を活用して新たな解決法を創出・実装・評価できる新時代のメカトロ技術人材の早期育成が高専教育において可能となると考える。						
A16- 03	機械工作実践Ⅰ	必修	13.5時間	(技術職員1	40人	×6週（通年、オムニ	機械工学科 1年
	機械実習Ⅱ	必修	13.5時間	(技術職員1	40人	1.5コマ×6週（通年、オムニバス）	機械工学科 2年
	情報工学Ⅰ	必修・選択	22.5時間	(技術職員1	40人	1コマ×15週（半期）	機械工学科 2年
	情報工学Ⅱ	必修・選択	22.5時間	(技術職員1	40人	1コマ×15週（半期）	機械工学科 3年
	機械創造演習（PBL）	必修	45時間	(技術職員5	40人	2コマ×15週（半期）	機械工学科 3年
	機械工学実験Ⅰ（PBL）	必修	45時間	(技術職員5	40人	2コマ×15週（半期）	機械工学科 4年
	機械工学実験Ⅱ（PBL）	必修	45時間	(技術職員5	40人	2コマ×15週（半期）	機械工学科 5年
	創造工学演習Ⅰ	必修	33.75時間	2名	15人	1.5コマ×15週（半期）	専攻科 1年

資料１－２ 2025 年度（第 16 期）「教育 A 助成」採択リスト

応募 NO	応募高専・学科名				申請額千円	担当代表責任者名	役職
	添付シラバスと申請の科目との関係（「現行のシラバス」または「申請科目用に作成された新規のもの」）						
	科目名	選択・必修 (取得単位数)	授業時間 又は回数	科目担当 教員数	対象人数	申請使用コマ数又は 時間内訳、内容等	対象学科学年
A16-04	旭川工業高等専門学校 システム制御情報工学科				2,500	中村 基訓	教授
	Society5.0 により社会の高度デジタル化が進む中、AI・データサイエンス、IoT、ロボティクスを統合的に扱える人材の育成が急務となっている。旭川高専システム制御情報工学科ではこれまで、メカトロニクス技術に応用した PBL 科目の充実化(第 4 学年)や、低学年でのハードウェア制御(第 1 学年)とAI技術を基礎から学べる演習科目(第3学年)を整備するなど、情報技術とモノづくりの融合を重視した教育改革を進めてきた。一方で、旭川高専が位置する北海道・道北地区では過疎化・少子高齢化が全国で最も深刻であり、製造業比率も低いことから産業基盤が脆弱との指摘がある。地域産業が持続的に発展するためには、デジタル化と自動化を前提とした構造転換が必須であり、AIに関する知識・スキルを実際の機構・装置へと実装できる能力を備えた人材育成が必要である。 このように Society5.0 時代に適応するため、本校では従来の 4 学科体制を見直し、R8 年度から 5 学科体制へ改組する。特に新設されるAI・デジタル情報工学科(AI学科)とロボット・システムデザイン工学科(ロボット学科)は、それぞれが情報技術、メカトロニクス技術をベースに次世代型デジタル人材を育成する役割を担う。本申請では、両学科がそれぞれの専門性を活かしつつ、専門分野の早期教育を実現するため、低学年におけるAIを用いたハードウェア制御を体験的に理解できる演習コンテンツを共同で開発し運用する。また、本演習科目で扱う内容は各学科で今後展開される座学(AI学科: AI 基礎、制御工学/ロボット学科: AI 概論、ロボティクス等)を見据え、知識と実践が循環する教育体系を構築する。本科目で実機を操作しながら AI 技術の応用を体験することにより、専門科目に対するモチベーションを高め、将来の地域産業・社会の高度化に貢献できる人材の育成を目指す。						
	エンジニアリング演習	必修	時間・2 単	2～3 名	32 名		第 1 学年（ロボット・システムデザイン工学科）
	工学基礎演習	必修	時間・2 単	2～3 名	32 名		第 1 学年（AI・デジタル情報工学科）

資料１－２ 2025 年度（第 16 期）「教育 A 助成」採択リスト

応募 NO	応募高専・学科名				申請額千円	担当代表責任者名	役職
	添付シラバスと申請の科目との関係（「現行のシラバス」または「申請科目用に作成された新規のもの」）						
	科目名	選択・必修 (取得単位数)	授業時間 又は回数	科目担当 教員数	対象人数	申請使用コマ数又は 時間内訳、内容等	対象学科学年
A16- 06	奈良工業高等専門学校、機械工学科				2,500	須田 敦	准教授
	奈良工業高等専門学校高専では現行の「機械工学科」「電子制御工学科」「電気工学科」の3学科を2027年度に統合改組する。新たな「システムデザイン工学科」では「専門分野にもAI にも強い奈良高専」をモットーとして教育を進める。脱炭素社会の実現やAIによる制御技術といった、機械・ロボット・電気電子の複数分野の知識を統合し実践的に活用できる高度情報活用人材の育成が不可欠である。このような背景のもと、ラジコンカー製作に焦点を当てた分野横断的な座学と実習を新たに設置し、メカトロニクスシステムの基礎と応用力を身につける。 統合型座学「システムデザイン工学入門」および統合型実習「システムデザイン工学実習」の新設を中心に、連携する他5科目（基礎機械工学、基礎電気電子工学、基礎ロボット工学、AIとデータ処理、総合システム工学応用演習）を新設導入する。学年進行に応じ、メカトロニクス教育を実践する。システムデザイン工学入門(1年)およびシステムデザイン工学実習(1年)で分野横断的に基礎を学ぶ。基礎機械工学(1年)、基礎ロボット工学(1年)、基礎電気電子工学(1年)で専門分野の基礎を学ぶ。AIとデータ処理(4年)、総合システム工学応用演習(4年)が連携して、データ駆動型制御の基本構造を学び、質量ある対象を支え、変化に対応できる小型モビリティを実現する。学年進行に応じ配置することにより、学習の連続性を確保し、学生が自律的に知識を統合、深化できる教育効果を狙う。エネルギー効率、循環設計などといったグリーントランスフォーメーションに関連する設計評価軸をもった技術者育成のモデル構築を目指す。本申請が実現した場合、メカトロニクス技術を習得した高度情報活用人材が養成される。						
	システムデザイン 工学入門 (新設)	必須	22.5時間	3名	120名	90分×15週×前期	システムデザイン 工学科 1年生
	システムデザイン 工学実習 (新設)	必須	45時間	8名	120名	180分×15週×前期	システムデザイン 工学科 1年生

資料１－２ 2025 年度（第 16 期）「教育 B 助成」採択リスト

応募 NO	応募高専・学科名				申請額千円	担当代表責任者名	役職
	添付シラバスと申請の科目との関係（「現行のシラバス」または「申請科目用に作成された新規のもの」）						
	科目名	選択・必修 (取得単位数)	授業時間 又は回数	科目担当 教員数	対象人数	申請使用コマ数又は 時間内訳、内容等	対象学科学年
A16-05	函館工業高等専門学校 生産システム工学科 機械コース				2,500	袴田 翔	助教
	本申請では食品工場をベースとした即時かつ確な制御を実装できるシステムインテグレータの育成を目的とする。食品工場では自動化が遅れており、食品ごとのハンドリングの複雑さや、ロボットを制御・保守・点検できる人材不足、軸数が多いロボットアームの採用による高度な操作性が問題となっている。これらの問題を解決できる人材を早期から育成するため、本校の実験にて食品工場のライン作業を実装し、現場のロボット制御のイメージをつけてもらう。なお、本科目は本校生産システム工学科機械コース4年生を対象としている。 実験では、ロボット制御に関する座学と実物のロボットアームを操作することで知識を深めていく。初週ではロボットアームの運動学を計算し、基礎的な座標系について学習する。その後、多様な食品に対するハンドリングをプログラムから動的に制御する。ハンドリングでは、「把持」、「掏い」、「吸引」の3つを用い、食品の配膳や容器への敷き詰め、梱包を疑似的に行う。加えて、画像認識のライブラリや画像データを活用し、情報処理による自動制御を課題とする。最終週には、コンベア装置とロボットアームを複合し、疑似的な工場の自動化を実装する。これらの実験課題は、本校4年生に至るまでの数学・プログラミング・機械・電気・情報科目の学習内容を必要としており、分野横断的な解決能力の向上に寄与している。同時に、本科目で学習した内容は本校5年生のロボット工学や専攻科のPBL科目受講時に応用できる内容となっており、他の学びに対して深く連携していく。						
	ロボット制御	必須	60時間	2名	40名	週4時間×15週	生産システム工学科 機械コース4年生

資料 1－3

2025 年度（第 16 期） 前期・後期集会助成採択リスト

①前期採択分

申請者：岩崎 誠 名古屋工業大学 工学専攻 電気電子プログラム 副学長・教授

集会名称：IEEE The 35th International Symposium on Industrial Electronics
(略称：ISIE2026)

主催団体：IEEE（米国電気電子工学会）

実行委員長：岩崎 誠

共催、協賛、後援：一般社団法人 電気学会、一般社団法人 日本機械学会、
公益社団法人 計測自動制御学会、名古屋観光コンベンション
ビューロー（順不同・すべて後援）

期間：2026 年 6 月 23 日～2026 年 6 月 26 日

場所：ウインクあいち

予定参加者数：国内 350 名 海外 250 名

予算：3,450（万円）

助成申請額：50 万円

会議 HP：<https://attend.ieee.org/isie-2026/>

②前期採択分

申請者：竹村 裕 東京理科大学創域理工学部機械航空宇宙工学科 教授

集会名称：2025 International Conference on Movement Science and
Technology

主催団体：ICMST2025 Community

実行委員長：竹村 裕

共催、協賛、後援：東京理科大学（共催・申請中）

期間：2025 年 11 月 28 日—30 日

場所：東京理科大学野田キャンパス 7 号館 6 階

予定参加者数：国内 50 名 海外 100 名

予算：650 万円

助成申請額：50 万円

会議 HP：<https://icmst2025.jp/>

； 資料 1－3

2025 年度（第 16 期） 前期・後期集会助成採択リスト

③後期採択分

申請者： 山田 啓司 広島大学・大学院 教授

集会名称：6th International Conference on Machining, Materials and Mechanical Technologies

主催団体：公益社団法人 精密工学会

代表者：山内和人

実行委員長： 山田 啓司

期間：2026年8月

場所：広島国際会議場

予定参加者数：国内 60 名 海外 60 名

予算：755万円

助成申請額：50万円

④後期採択分

申請者： 茨木 創一 広島大学・先進理工系科学研究科 教授

集会名称：International Symposium on Flexible Automation 2026

主催団体：一般社団法人システム制御情報学会（ISCIE）

代表者：小澤 誠一

実行委員長： 茨木 創一

期間：2026 年 7 月 19 日～22 日

場所：岡山コンベンションセンター（岡山市）

予定参加者数： ー

予算：1250万円

助成申請額：50万円

1.5 メカトロニクス技術の高度化に関する情報の収集及び提供（ご参照：資料 1-4）
（定款第 4 条第 1 項第 5 号関係）

情報の収集及び提供事業については、2022 年度 研究助成事業による研究助成と教育助成による技術教育が 2025（令和 6）年 3 月 31 日までに終了し、助成対象者・対象校からの報告書が出揃いましたので、研究成果の要約を編集して“研究助成・教育助成 成果報告書 No. 35”として発行し、大学・研究機関の他、これまでに助成金を交付した 2008（平成 20）年度以降の研究助成対象者全員にも配布しました。

NSK-FAM

研究助成・教育助成 成果報告書

No. 35

財団法人メカトロニクス技術高度化財団
2022（令和 4）年度（第 13 期）助成事業分

別添で配布いたします。

2025（令和 7）年 8 月

公益財団法人 NSK メカトロニクス技術高度化財団
NSK Foundation for the Advancement of Mechatronics

2. 理事会

2025 年度 第 16 期では理事会を 4 回開催しました。このうち 1 回は定款第 40 条によるいわゆる決議のあったものとみなされる理事会でした。

2.1 第 30 回通常理事会

日時 2025 年 5 月 19 日（月）16:30～18:00

場所 日精ビル 21 階取締役会議室（東京都品川区大崎 1-6-3）

議決事項

- 第 1 号議案 2024 年度（第 15 期）事業報告書承認の件
- 第 2 号議案 2024 年度（第 15 期）決算用計算書類等の承認の件
- 第 3 号議案 理事選任候補承認の件
- 第 4 号議案 評議員選任候補（補欠）承認の件
- 第 5 号議案 常勤役員について報酬規定の見直しの件
- 第 6 号議案 単身赴任手当、一時帰省旅費、借上げ社宅規程新設の件
- 第 7 号議案 常勤専務理事への退職慰労金支給承認の件
- 第 8 号議案 （一社）日本機械学会「エンジニア塾」への寄付の件
- 第 9 号議案 外部理事・外部監事選任候補の承認の件
- 第 10 号議案 第 15 回定時評議員会（2025 年 6 月 16 日）招集の件

報告事項

- 1. 業務執行理事の職務執行状況の報告の件

2.2 第 35 回臨時理事会

日時 2025 年 6 月 16 日（月）17:30～18:00

場所 ニューオータニイン東京 4 階「きく」の間（品川区大崎 1-6-2）

報告事項

- 1. 第 15 回定時評議員会議決結果

議決事項

- 第 1 号議案 理事長、専務理事選定と事務局長委嘱承認の件

2.3 第 36 回臨時理事会（みなし）

（理事会があったものとみなされた日 2026 年 1 月 8 日）

提案理事：内山俊弘理事長

議決事項

- 第 1 号議案：第 20 回臨時評議員会（2026 年 3 月 9 日）招集の件（みなし決議）

2.4 第31回通常理事会

日時 2026年3月9日（月）13:00～14:20

場所 日精ビル20階役員会議室（東京都品川区大崎1-6-3）

報告事項

1. 第16期（2025年4月1日～2026年3月31日）事業概況報告の件
2. 第16期（2025年4月1日～2026年3月31日）理事長・専務理事職務執行報告の件
3. 第16期（2025年4月1日～2026年3月31日）収支見込報告の件

議決事項

- 第1号議案 第17期（2026年4月1日～2027年3月31日）
審査基準案、応募要領案承認の件
- 第2号議案 第17期（2026年4月1日～2027年3月31日）
事業計画書案承認の件
- 第3号議案 第17期（2026年4月1日～2027年3月31日）
収支予算案承認の件

3. 評議員会

2025年度 第16期では評議員会を2回開催しました。

3.1 第15回定時評議員会

日時 2025年6月16日（月）16:30～17:30

場所 ニューオータニイン東京4階 「きく」の間
（東京都品川区大崎1-6-2）Tel:03-3779-9111

議決事項

- 第1号議案 2024年度（第15期）事業報告書承認の件
- 第2号議案 2024年度（第15期）決算用計算書類等の承認の件
- 第3号議案 理事選任の件
- 第4号議案 評議員選任（補欠）の件
- 第5号議案 常勤役員について報酬規定の見直しの件
- 第6号議案 単身赴任手当、一時帰省旅費、借上げ社宅規程新設の件
- 第7号議案 外部理事・外部監事選任の件

報告事項

- 第30回通常理事会（2025年5月19日）議決結果

3.2 第20回臨時評議員会

日時 2026年3月9日(月) 14:40～15:40

場所 日精ビル20階役員会議室(東京都品川区大崎1-6-3)

報告事項

1. 第16期(2025年4月1日～2026年3月31日)事業概況報告の件
2. 第16期(2025年4月1日～2026年3月31日)収支見込報告の件

議決事項

第1号議案 第17期(2026年4月1日～2027年3月31日)
事業計画書案承認の件

第2号議案 第17期(2026年4月1日～2027年3月31日)
収支予算案承認の件

理事会のみの議決事項報告

第17期(2026年4月1日～2027年3月31日)審査基準案、応募要領案承認の件

4. 審査委員会

2025年度(第16期)では審査委員会を2回開催しました。

4.1 夏の審査委員会(2025年7月10日 日本精工(株)藤沢技術センター 201会議室)

下記の事項につき審議および報告を行いました。

1. 2025年度 第16期事業分「集会助成」前期分審査
2. 2026年度(第17期)審査基準、応募要領について
3. 2025年度(第16期)助成予算について
4. 2025年度(第16期)高専訪問企画について

4.2 第43回審査委員会(2026年1月26日 日精ビル21階取締役会室)

下記の事項につき審議および報告を行いました。

1. 旭川高専へ訪問概要報告(樋口審査委員長報告)
2. 2025年度 第16期事業分「研究助成」審査
3. 2025年度 第16期事業分「教育助成A,B」審査
4. 2025年度 第16期事業分「集会助成」後期分審査
5. 2026年度(第17期)助成事業の審査基準案・応募要領案審議

5. 運営体制充実のための取組

5.1 外部理事・外部監事の認定と運用

認定法改正に伴い、**2025** 年度第 16 期において外部理事・監事導入を実施しました。当財団では、学識経験理事は全員外部理事の資格を有しており、また、監事 2 名のうち 1 名は外部監事の資格を有しているため、その認定基準に基づき第 30 回通常理事会にて選任候補の討議、承認の上、第 15 回定時評議員会にてそれぞれ 1 名の外部理事、外部監事の選任を行いました。

選任された外部理事、外部監事には、全ての理事会に出席いただき、同時に財団規定内容や事業計画、報告などの情報を全て共有の上、公正な視点、立場より確認と活発なご意見をいただきました。

外部監事には、事業報告内容、決算計算書類詳細、および執行理事の職務状況などについて全ての情報を提供し、監査を実施いただきました。

5.2 財団役員、評議員、審査委員の選任プロセスについて規定化準備実施

学識経験理事、評議員および審査委員の任期満了などに伴う改選時、従来は退任理事、評議員および審査委員より後任候補を推薦いただき、その候補者について理事会、評議員会にて候補承認、および選任としてきましたが、理事会などの多様性について、年齢、性別、地域のバランスをより考慮し、偏りなく優秀な候補人材を効果的に選任することを目的として、外部理事を含む全理事、評議員より毎年新任候補の推薦を募り、全理事による指名委員会にて協議する方式を実施しました。

今後は、このプロセスを内規として規定化し理事会の承認を得て運用していくことを目指します。

以上