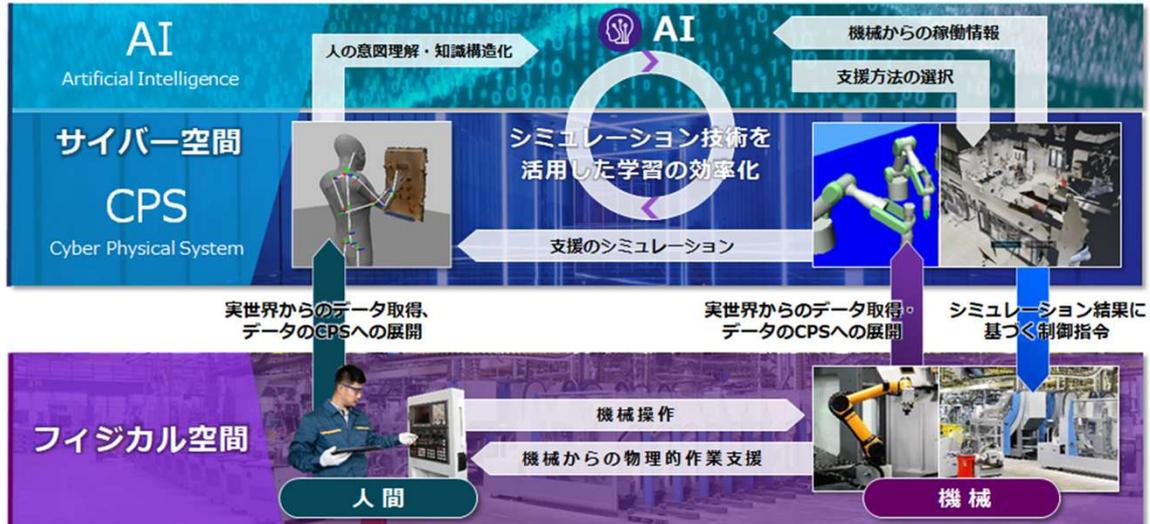


2025年度上期RX推進人材育成講座開催案内2

本講座の一部は「NEDOプロジェクトを核とした人材育成、産学連携等の総合的展開／高度ロボット活用人材育成講座」を活用しています。



生産年齢人口の大幅減、人口偏在や市場ニーズの多様化、資源枯渇、昨今の地政学リスクの高まり、自然災害等のリスク、さらに昨今高度人材の海外流出が止まらないなど事業継続の深刻な課題に直面しています。

この対策として、DX推進や、スマート工場への取り組みをすすめていますが、やはり実効あるものとするには、ユーザ企業が、ICT、AI、ロボットを活用し、課題対策として人材確保の意味でも「人」の活躍を経済成長に効率的に転換できることも加味した生産戦略に沿い、投資対効果を考慮した段階的実現などの戦術に落とし、そのうえで必要に応じて専門家を活用するということが非常に重要で、その設計力が生産力に直結すると考えます。

よって、**産総研HCMIconソーシアムでは、課題対策に向けた生産戦略を上**述の課題を踏まえ、**ICT, AI, ロボットを含めた技術の適否を判断し、最適な生産戦術にブレークダウンできる人材を『RX推進人材』という新たなキャリアとして定義し、その人材育成のため、『RX推進人材育成講座』を開催いたします。**
(受講料無料)

『RX推進人材』とは
様々な課題に直面する中、その課題解決に向けた生産戦略をICT、AI、ロボットを活用した戦術に転換し、具現化を牽引する人材。

※RX (Robotics Transformation)

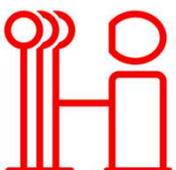
様々なKPI (Key Performance Indicator)やIoTデータ、位置やスキル、会話などといった人の情報とロボットを含む機器や装置を連携・協働させて、作業や業務の改善・改革を行うもの

産業技術総合研究所

「人」が主役となるものづくり革新推進コンソーシアム：HCMIconソーシアム

Consortium for Human-Centric Manufacturing Innovation

<https://www.hcmi.cons.aist.go.jp/index.html>

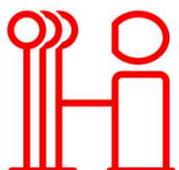
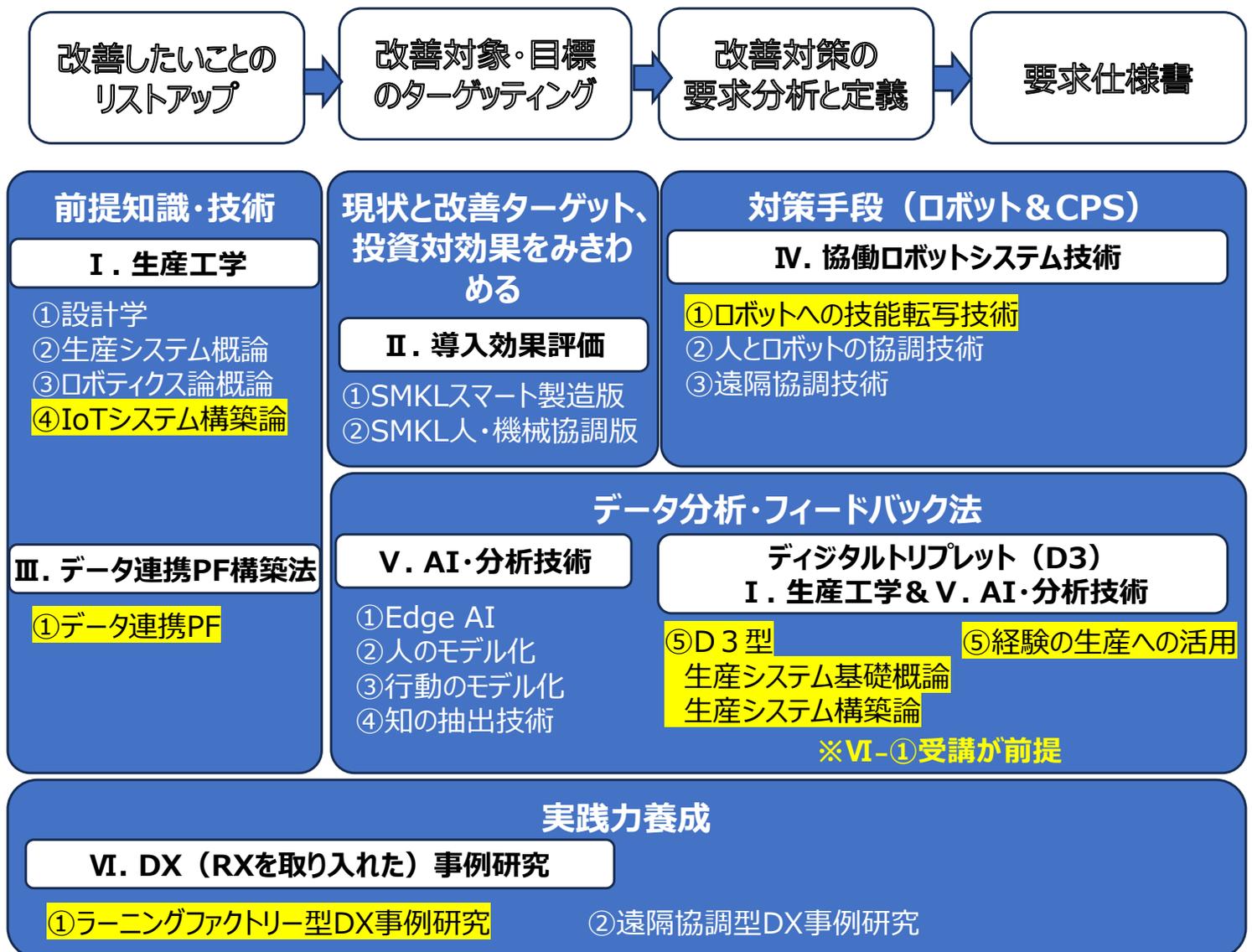


2025年度上期RX推進人材育成講座開催案内2

1. 本講座の狙い

日本の製造業は今、大きな社会環境変化の中、様々な課題（深刻な人手不足、技術継承問題、サプライチェーンの脆弱性他）に直面しています。本講座は、その課題解決を牽引する『RX推進人材』の育成を目的としています。

2. 講座構成（黄色：今回募集講座） 詳細は講座紹介参考ください



産業技術総合研究所

「人」が主役となるものづくり革新推進コンソーシアム：HCMIconソシアム

Consortium for Human-Centric Manufacturing Innovation

<https://www.hcmi.cons.aist.go.jp/index.html>

受講者募集概要

I. 生産工学（講座内容は別紙1の講座紹介参考ください）

④IoTシステム構築論を午前半日で開催します。

【開催日時】2025年9月19日 10:00～12:00

【開催場所】東大会場 長崎会場（東京会場の講義を同時放映）

【定員】各会場 15名

【お申込ページ】<https://forms.office.com/r/8BZAF8HKzN>

III. データ連携PF構築法(講座内容は別紙2の講座紹介参考ください)

①データ連携PFを2日で開催します。両日ともご参加ください。

【開催日時・場所】

2025年7月14, 15日 10:00～17:00 長崎会場

2025年8月05, 06日 10:00～17:00 産総研会場

2025年8月26, 27日 10:00～17:00 うめきた会場

2025年9月29, 30日 10:15～17:15 札幌会場

【定員】各会場 10組（2人1組でのお申し込みを推奨します）

【お申込みページ】<https://forms.office.com/r/xXJnmwzYR2>

IV. 協働ロボットシステム技術(講座内容は別紙3の講座紹介参考ください)

①ロボットへの技能転写技術を2日で開催します。両日ともご参加ください。

【開催日時・場所】

2025年8月19, 20日 10:00～17:30 うめきた会場

2025年9月04, 05日 10:00～17:30 産総研会場

2025年9月25, 26日 10:00～17:30 長崎会場

【定員】各会場 6名

【お申込みページ】<https://forms.office.com/r/5Yr4gKtRh9>

■デジタルトリプレット（D3）関連講座

（講座内容は別紙4～7の講座紹介参考ください）

D3を実践的にご理解いただくべく、下記講座をセットにいたしました。セット受講をお願いいたします。

VI.①ラーニングファクトリー型DX事例研究

I.⑤D3型生産システム基礎概論・構築論

V.⑤経験の生産への活用

【開催場所】東大会場

【開催日時】

2025年9月19日 13:00～14:00 D3型生産システム基礎概論

14:00～17:00 ラーニングファクトリー型DX事例研究

10月07日 13:00～15:00 D3型生産システム構築論

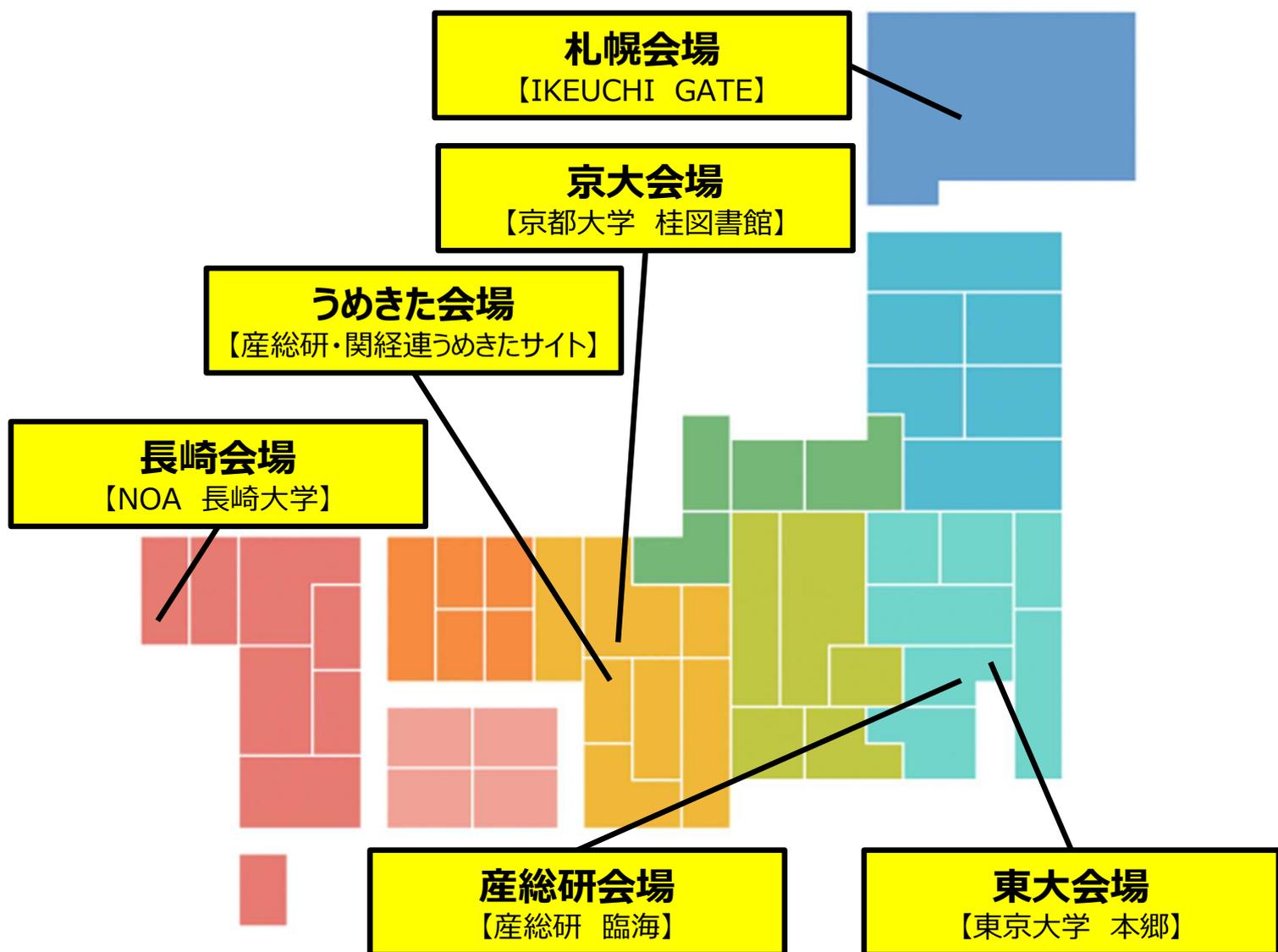
15:00～18:00 経験の生産への活用

【定員】9名

【お申込みページ】<https://forms.office.com/r/T2UeLaEZeB>

【開催場所ご案内】次ページ参照ください

講座開催会場ご案内



- 産総研会場（東京都江東区）
産業技術総合研究所 臨海副都心センター 別館11階 会議室 3
<https://www.aist.go.jp/waterfront/ja/access/index.html>
- 札幌会場（北海道札幌市）
IKEUCHI GATE 4階 IKEUCHI LAB
<https://www.ikeuchi.co.jp/#home-access>
- 東大会場（東京都文京区）
東京大学本郷キャンパス工学部14号館3階330号室（IoTシステム構築論）
東京大学本郷キャンパス工学部14号館10階1030号室（ラーニングファクトリー&D3）
https://www.u-tokyo.ac.jp/campusmap/cam01_04_15_j.html
- うめきた会場（大阪府大阪市）
産総研・関経連うめきたサイト交流室
<https://www.aist.go.jp/kansai/ja/umekita/index.html>
- 京大会場（京都府京都市）
京都大学桂図書館
<https://www.t.kyoto-u.ac.jp/ja/access/katsura>
- 長崎会場（長崎県長崎市）
長崎海洋アカデミー講義室（長崎大学文教キャンパス 研究開発推進機構棟2階）
<https://noa.nagasaki.jp/about/>

別紙 1 講座紹介: IoTシステム構築論

■ IoTシステム構築論

【講師紹介】東京大学 大学院工学系研究科 人工物工学研究センター 教授 太田 順

1989年東京大学大学院工学系研究科修士課程修了。同年新日本製鐵(株)入社。91年東京大学工学部助手。講師、助教授、准教授を経て2009年東京大学教授。現在東京大学大学院工学系研究科人工物工学研究センター教授。この間96-97年Stanford大学Center for Design Research 客員研究員、日本ロボット学会(2016)、日本機械学会(2021)フェロー。群知能ロボット、身体性システム科学、人の解析と人の支援等の研究に従事。博士(工学)。

【講座の位置づけ】

本講義はIoTシステムを構築する方法論に焦点を当てたものであり、IoTの基本原理の理解を深めると同時に、IoTデータを扱う技術的能力を養成することを目指す。IoTとはモノのインターネットであり、多様なデバイスがインターネットを介して相互に通信し、制御されるシステムのことを指す。IoTデータを処理する方法として分類、回帰、クラスタリング法について学び、実世界の問題に対する数理モデル化と最適化手法を習得することを目指す。

【講座時間と形態】

1.5時間 座学 (オンサイト、オンライン)

【講座概要】

講義では、まずIoTの基本的な概念を解説する。次に、IoTから取得したデータを処理するための分類、回帰、クラスタリングなどの手法を扱う。さらに、待ち行列理論やジョブショップスケジューリングなど、実際の問題解決に応用可能な数理モデル化と最適化の手法について学ぶ。これらの知識を通じて、IoTシステムの設計、実装、評価を行うための実践的なスキルを身に付けることを目指す。

【講座の到達目標】

当講義の受講者は、以下の到達目標を達成できることを目指す。

- IoTの基本原理を明確に説明し、異なるシナリオでの適用法を示す。
- IoTから取得したデータを分類、回帰、クラスタリングする手法を選択し、適用する。
- 具体的な問題に接したときに、それを、待ち行列理論やジョブショップスケジューリングといった数理モデル化の観点からの視点を持てる。

【受講上の注意点】

平易な説明に努めます。適宜演習を入れる予定です。

【参考図書】

- 日立産業制御ソリューションズ, AI、IoT を成功に導く データ前処理の極意, 日経BP 社, 2018.

【受講に必要なもの】

インターネットに接続できるPCを各自1台ご持参ください。

別紙2 講座紹介: データ連携PF

■データ連携PF [初級・中級対象講座]

【講師紹介】

・早稲田大学 理工学術院 基幹理工学部 機械科学・航空宇宙学科 嘱託研究員 茅野 眞一郎
1982年に三菱電機(株)に入社、応用機器研究所にて、FA用コントローラ開発や関連するコンソーシアム活動、国際標準化活動を実施。先端技術総合研究所を経て2008年に三菱電機(株)におけるFA製品関連の中核工場である名古屋製作所に異動し、主席技師長としてスマートマニュファクチャリング関連業務に就く。さらに本社にて標準化やコンソーシアム活動を含めた産官学連携活動に従事した後、2021年に名古屋製作所に戻り、2025年に三菱電機(株)を退職。現在は、早稲田大学やIVI、IAFとうコンソーシアムにおいて、IoTおよびCN/EMS関連活動を実施している。

・産業技術総合研究所 製造基盤技術研究部門 招聘研究員 澤田 浩之

1989年に通商産業省工業技術院機械技術研究所入所。産業技術総合研究所ものづくり先端技術研究センター、製造技術研究部門、人工知能研究センター、インダストリアルCPS研究センター勤務を経て現職、Ph. D。2001年より、エンドユーザー開発ツールMZ Platformの研究開発に中心メンバーとして携わり、企業のIT/IoT化支援活動に従事。また、スマート製造分野の国際標準化エキスパートとして、IEC/ISOの各種委員会に参加。

【講座の位置づけ】

ものづくりにおいて、生産性の向上は喫緊の課題である。生産性向上のためには、生産状況を見える化し、それによって無駄を特定して排除することが基本となる。さらには、資源配分の適正化を図ることによって、生産ラインとしての効率を向上させることが必要である。DXやRXはそのためのアプローチとして位置付けられる。DXやRXの実現のためには、各種の設備や機器からのデータ取得はもちろんのこと、人の自然な作業の中から自動的にデータを取得し、それに基づいて作業状況や生産ラインの状態をリアルタイムに把握した上で、適切な判断や意思決定を行える環境を整備することが重要となる。データ連携プラットフォームはそのための基盤となるものであり、CPSを活用した生産システムを構成する上で必須のものであると言える。本講座では、そのようなデータ連携プラットフォームについて、基本概念と構成方法を学習する。

【講座時間と形態】

1日目 7時間 (途中昼食休憩1時間)

データ連携についての基礎座学を行い、さらに、マイコンボード (Arduino) とブレッドボードを用いて、操作の検知や周辺環境の計測を行う回路を作成します。そして、その回路をPCと接続し、計測データのデータベースへの登録やグラフ化、計測値の変化に応じた通知システムの構成方法を学習します。

2日目 7時間 (途中昼食休憩1時間)

データ連携に係る国際的な動向および標準関連技術やデータフロー管理技術についての座学を行い、さらに、シーケンサによるデータ収集・可視化・機器制御実習を行います。

【講座概要】

データ連携プラットフォームは、データの収集、データベースへの格納・蓄積、可視化、機器制御の各機能から構成される。講座の前半では、この基本的な考え方についての講義のあと、産総研が提供するスマート製造ツールキットを用いて、データベースに市販のセンサとマイコンを組み合わせた計測・可視化・通知システムを作成する。後半では、シーケンサとそれにより制御されるメカ機構を使い、データ取得から機器制御に至るまでのより実践的なデータフローの構成・活用方法について学習する。

【講座の到達目標】

生産システムを構成する設備や機器から取得したデータをもとに、状況を把握するための適切な可視化方法を設定できること。また、データ取得から、データの可視化および活用に至るまでのデータフローを設計できること。

別紙2 講座紹介: データ連携PF

【受講上の注意点】

- ・本講座では座学だけではなく、2人1組での実習を取り入れ、手を動かすことにより学習効果を向上させることを目指しています。実習を進めるにあたっては、講師への質問や提案、パートナーとの連携など、積極的な講座への参加をお願いします。
- ・講習の中では、データベースの基礎的な部分について説明します。より発展的な学習を望まれる方は、以下の参考図書などをご覧ください。

【参考図書・サイト】

- a) SQL第2版ゼロからはじめるデータベース操作, 翔泳社 (2016).
- b) 達人に学ぶSQL徹底指南書 第2版, 翔泳社 (2018).
- c) 達人に学ぶDB設計徹底指南書, 翔泳社 (2012).
- d) MZプラットフォームユーザー会ホームページ
<https://ssl.monozukuri.org/mzplatform/>
- e) Edgexcrossホームページ
<https://www.edgexcross.org/ja/>

【受講に必要なもの】

持参いただくものは特にございません。

別紙3 講座紹介: ロボットへの技能転写技術

■ロボットへの技能転写技術

【講師紹介】三菱電機 FAシステム事業本部 名古屋製作所 ロボット製造部
ロボットテクニカルセンター 松井則夫

ロボットテクニカルセンターはロボット技術教育、展示会企画支援、プレゼン企画等を担っている。協働ロボット、産業用ロボットFRシリーズ、AI技術（MELFA Smart Plus）を組み合わせたスマートファクトリーを提案して、マスカスタマイゼーションに向けたソリューションの展示活動などを行っている。

【講座の位置づけ】

ロボットを用いて自動化を進めるには、人に作業を伝えるようにはいかず、ロボットプログラムによって作業を教えないといけない。特に、ロボットに作業を教えるには一つ一つのロボットアームの姿勢をティーチングボックス（ティーチングペンダント）によって教示を行い事細かく指示し、作業の流れを判断させてロボットの動作を検討する必要がある。この教示作業をスムーズに行うためには、ロボット機構を理解し、ロボットを動かせられる姿勢、動かせられない姿勢（特異点）などに注意を配る必要があることを理解してもらう。作業の流れについては、プログラム支援ソフトを用いて、自動化を達成するロボットプログラムを作成できるようにする。また、自動運転では連続してロボットが動き続けられることを確認する必要があり、作成したプログラムに対してデバッグを行い潜在する問題点を洗い出すことも必要である。

この講座ではロボットをシステム・セルの中で自動運転を達成するまでの基礎的な作業工程について実機を用いて経験しながらその手法を学習する。

【講座時間と形態】

- 1 日目 午前1.5時間 ロボット安全関係法令（概要講座）
午前1.0時間 ロボット機器構成・JOG操作（概要講座・実機実習）
午後2.0時間 時間ロボット自動運転・言語（概要講座・実機実習）
午後2.0時間 ロボットプログラミング・教示 基礎（実機実習）
- 2 日目 午前2.5時間 プログラミング・教示 応用（実機実習）
午後4.0時間 プログラミング・教示 応用（実機実習）

【講座概要】

今回の講義では、垂直多関節型6自由度ロボットの実機を用いて各種ロボット座標系に即した基本ジョグ操作を学び、人作業をロボットで自動化させるための細かな指示と作業させるロボットの姿勢や連続的動作を検討できるまでの習得を目指す。

さらにプログラム作成・エンジニアリング支援ソフトによるオフラインでのロボットプログラミング作成を通して搬送作業を想定した自動化について体験をしていただきロボットの動作プログラミングに関する理解を深める。作成したロボットプログラムはデバックを行い動作することを確認し、自動設備の見える化、分析、改善につながるロボットから提供できるデータの検討を学習する。

【講座の到達目標】

産業用ロボットの機器構成・ロボット本体機構の理解や自動化を進めるためのロボットの基本的な操作ができること。ロボットプログラム作成・エンジニアリング支援ソフトにより実機ロボットへの作業指示ができること。動作確認のデバックを行い、目的を達成する動作が正常に動作できるか確認し、導入後の分析・改善の検討ができること。

【受講上の注意点】

ロボットプログラミングでは聞きなれない命令語が多いかと思います。一般的な命令ではありますが、導入を検討されるロボット言語に合わせて後日調べていただくことをお勧めします。

【参考図書】

- ・三菱電機 ロボットセミナーテキスト<ロボット基礎 FR/Fシリーズ>
https://dl.mitsubishielectric.co.jp/dl/fa/members/document/manual/school_text/bfp-a3560/bfp-a3560f.pdf（メンバー登録が必要）

【受講に必要なもの】

持参いただくものは特にございません。

別紙4 講座紹介:ラーニングファクトリー型DX事例研究

■ラーニングファクトリー型DX事例研究

【講師紹介】東京大学 大学院工学系研究科 人工物工学研究センター 教授 梅田 靖

1992年東京大学大学院工学系研究科精密機械工学専攻博士課程修了。博士（工学）。東京大学、東京都立大学、大阪大学を経て、2014年1月より東京大学教授、2019年4月より現職。CIRP（国際生産工学アカデミー）フェロー、日本機械学会フェロー、精密工学会ライフサイクルエンジニアリング専門委員会委員長。設計学、次世代生産システム、エコデザイン、製品ライフサイクル設計、メンテナンス工学の研究に従事。

【講座の位置づけ】

本講義は、デジタル・ツイン（D2）の基本を実践的に学ぶこと目的とする。講義は演習形式で行い、物理世界と情報世界が連携したシステムの有効性と、両世界の間にはミスマッチが必ず発生し、それを克服して使いこなすことが求められることを演習を通して学ぶ。

【講座時間と形態】

3時間 演習（オンサイト）

【講座概要】

本講義では、設計と生産の一部をD2を活用して模擬的に実施することにより、物理世界と情報世界が連携したシステムの有効性と、両世界の間にはミスマッチが必ず発生し、それを克服して使いこなすことが求められることを学ぶ。玩具のブロックで作られた自動車の屋根部分を例題とし、これを自動車ボディにロボットによって組み付けるためのロボットの経路生成を計算機を用いてオフラインティーチングで行う。その後、実際にロボットを動作させ、シミュレータと実物の差異を確認し、経路を改善する。

【講座の到達目標】

当講義の受講者は、以下の到達目標を達成できることを目指す。

- デジタル・ツインの有効性を理解する。
- 物理世界と情報世界の間にはミスマッチが発生することを理解する。
- ミスマッチが発生することを理解した上で、デジタル・ツインを使いこなすことが必要なことを理解する。

【受講上の注意点】

平易な説明に努めます。ほぼ全員がゴールにたどり着けるよう指導します。

【参考図書】

特にありません。

【受講に必要なもの】

持参いただくものは特にございません。

別紙 5 講座紹介:D3型生産システム基礎概論

■ラーニングファクトリー型DX事例研究

【講師紹介】東京大学 大学院工学系研究科 人工物工学研究センター 教授 梅田 靖

1992年東京大学大学院工学系研究科精密機械工学専攻博士課程修了。博士（工学）。東京大学、東京都立大学、大阪大学を経て、2014年1月より東京大学教授、2019年4月より現職。CIRP（国際生産工学アカデミー）フェロー、日本機械学会フェロー、精密工学会ライフサイクルエンジニアリング専門委員会委員長。設計学、次世代生産システム、エコデザイン、製品ライフサイクル設計、メンテナンス工学の研究に従事。

【講座の位置づけ】

本講義は、D3型生産システム構築論、経験の生産への活用と合わせて3科目で、デジタル・トリプレット（D3）の基本的な考え方を体験的に学ぶこと目的とする。講義は座学、および、演習形式で行う。カイゼン作業など生産システムにまつわる知的作業に関して、作業プロセスを明示的に記述することが、作業改善や適切なDX化につながることを演習を通して学ぶ。

【講座時間と形態】

1時間 座学（オンサイト）

【講座概要】

本講義では、デジタル・トリプレット（D3）の基本的な考え方、および、D3におけるプロセス記述言語 Process Modeling Language for Digital Triplet (PD3)について学ぶ。まず、DXを中心とした製造業のトレンドを整理し、単なるDXだけではなく、人を中心としてD3が必要となる背景を学ぶ。次に、D3の基本的な考え方とD3の方法論を学ぶ。さらに、D3の方法論の中心である、エンジニアリング・プロセスを記述するためのPD3を学んだ上で、D3の実施例を学ぶ。

【講座の到達目標】

当講義の受講者は、以下の到達目標を達成できることを目指す。

- D3の基本的な考え方を理解する。
- D3が提唱されてきた背景、D3の必要性、D3と従来のDXの違いについて理解する。
- D3の方法論について理解する。
- PD3を理解し、PD3で記述されたエンジニアリング・プロセスを読解できるようになる。

【受講上の注意点】

できるだけ興味を持っていただけるよう講義します。

【参考図書】

当日配布する。

【受講に必要なもの】

インターネットに接続でき、指定したソフトウェアをインストールできるPCを各自1台ご持参ください。

別紙 7 講座紹介:D3型生産システム構築論

■ラーニングファクトリー型DX事例研究

【講師紹介】東京大学 大学院工学系研究科 人工物工学研究センター 教授 梅田 靖

1992年東京大学大学院工学系研究科精密機械工学専攻博士課程修了。博士（工学）。東京大学、東京都立大学、大阪大学を経て、2014年1月より東京大学教授、2019年4月より現職。CIRP（国際生産工学アカデミー）フェロー、日本機械学会フェロー、精密工学会ライフサイクルエンジニアリング専門委員会委員長。設計学、次世代生産システム、エコデザイン、製品ライフサイクル設計、メンテナンス工学の研究に従事。

【講座の位置づけ】

本講義は、D3型生産システム基礎概論、経験の生産への活用と合わせて3科目で、デジタル・トリプレット（D3）の基本的な考え方を体験的に学ぶこととする。講義は座学、および、演習形式で行う。カイゼン作業など生産システムにまつわる知的作業に関して、作業プロセスを明示的に記述することが、作業改善や適切なDX化につながることを演習を通して学ぶ。

【講座時間と形態】

2時間 演習（オンサイト）

【講座概要】

本講義では、明示的に記述されたエンジニアリング・プロセスを読解、理解し、改善を加えた上で、作業指針となる汎化プロセスモデル(General Process Model, GPM)を作成する。具体的には、「ラーニングファクトリー型DX事例研究」で受講生が実施したエンジニアリング・プロセスを対象プロセスとして、以下の3つのタスクを実施する。

- (1) 「D3型生産システム基礎概論」で学んだプロセス記述言語PD3を用いて記述された対象プロセスを読解、理解する。
- (2) 班員で話し合い、対象プロセスから抽出されたノウハウ、対象プロセスに加えるべき改善点を抽出する。
- (3) (2)の結果を加味して、(1)の記述から、GPMを作成する。

【講座の到達目標】

- 当講義の受講者は、以下の到達目標を達成できることを目指す。
- PD3で記述されたエンジニアリング・プロセスを読解できるようになる。
 - 記述されたエンジニアリング・プロセスの改善点をリストアップできるようになる。
 - 支援者の助けを借りて、GPMを作成できるようになる。

【受講上の注意点】

活気ある演習を心がけます。皆さん、積極的に参加して下さい。

【参考図書】

当日配布する。

【受講に必要なもの】

インターネットに接続でき、指定したソフトウェアをインストールできるPCを各自1台ご持参ください。

別紙6 講座紹介:経験の生産への活用

■ラーニングファクトリー型DX事例研究

【講師紹介】東京大学 大学院工学系研究科 人工物工学研究センター 教授 梅田 靖

1992年東京大学大学院工学系研究科精密機械工学専攻博士課程修了。博士（工学）。東京大学、東京都立大学、大阪大学を経て、2014年1月より東京大学教授、2019年4月より現職。CIRP（国際生産工学アカデミー）フェロー、日本機械学会フェロー、精密工学会ライフサイクルエンジニアリング専門委員会委員長。設計学、次世代生産システム、エコデザイン、製品ライフサイクル設計、メンテナンス工学の研究に従事。

【講座の位置づけ】

本講義は、D3型生産システム基礎概論、D3型生産システム構築論と合わせて3科目で、デジタル・トリプレット（D3）の基本的な考え方を体験的に学ぶこと目的とする。講義は座学、および、演習形式で行う。カイゼン作業など生産システムにまつわる知的作業に関して、作業プロセスを明示的に記述することが、作業改善や適切なDX化につながることを演習を通して学ぶ。

【講座時間と形態】

3時間 演習（オンサイト）

【講座概要】

本講義では、作業指針となるエンジニアリング・プロセス記述があれば、知的作業プロセスを効率的に実施する手助けとなり、ノウハウ等の知識伝承に有効であることを理解する。具体的には、「D3型生産システム構築論」で作成したGPMを用いて、「ラーニングファクトリー型DX事例研究」で実施した演習を再度実施する。その結果として、前回の自身の問題解決方法との異同、作業の効率化の効果、新たな発見、自社へのD3方法論の展開方法などについて考察する。最後に、これらを取りまとめ、プレゼンテーションを行う。

【講座の到達目標】

当講義の受講者は、以下の到達目標を達成できることを目指す。

- GPMを用いて、エンジニアリング・プロセスを実行できるようになること。
- D3方法論の効果について考察すること。
- 自社へのD3方法論の展開方法を検討できること。

【受講上の注意点】

活気ある演習を心がけます。皆さん、積極的に参加して下さい。

【参考図書】

当日配布する。

【受講に必要なもの】

インターネットに接続でき、指定したソフトウェアをインストールできるPCを各自1台ご持参ください。