Dept. of Precision Engineering
The University of Tokyo

令和６（2024）年度

東京大学大学院工学系研究科
精密工学専攻 入試案内
出願日程Ｂ（冬入試）

Guide to Entrance Examination 2024
Department of Precision Engineering
Graduate School of Engineering
The University of Tokyo

Application Schedule B (Winter Exam)

精密工学専攻修士課程入試案内 2
Guide to Entrance Examination for Master's Program

精密工学専攻博士後期課程入試案内 6
Guide to Entrance Examination for Doctoral Program

精密系研究室紹介 8
Introduction to Laboratories

連 絡 先
Contact

〒 113-8656　東京都文京区本郷 7-3-1
東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻事務室

E-mail: shiken@pe.t.u-tokyo.ac.jp　Phone: 03-5841-6445　Fax: 03-5841-8556
Website: http://www.pe.t.u-tokyo.ac.jp

修
（精密）

令和６（2024）年度
東京大学大学院工学系研究科
精密工学専攻修士課程
入試案内
出願日程Ｂ（冬入試）

Guide to Entrance Examination for Master’s Program 2024
Department of Precision Engineering
Graduate School of Engineering, the University of Tokyo
Application Schedule B (Winter Exam)

修
（精密）

令和 6（2024）年度
東京大学大学院工学系研究科
精密工学専攻修士課程
入試案内
出願日程 B（冬入試）

1. 募集人員及び出願資格

令和 6（2024）年度精密工学専攻における大学院修士課程の募集人員（夏入試：出願日程 A および冬入試：出願日程Ｂ合わせて）は 27 名であり，各教員の最大受け入れ可能人数（出願日程 A および出願日程Ｂ合わせて）は原則として 2〜3 名である．出願日程Ｂの募集人員は若干名である．出願資格については，令和 6（2024）年度東京大学大学院工学系研究科修士課程学生募集要項を参照すること．本研究科内の出願日程 A に合格した者は出願日程 B に出願することはできない．

2. 入学時期

出願日程Ｂを受験し合格した場合には，令和 6（2024）年 4 月入学とする．

3. 指導教員の申告

大学院入学者は第 8 項に示すいずれかの教員の指導の下に研究を行う．入学志願者は研究指導を受けることを希望する教員（指導教員）を，指導教員申告フォーム（https://forms.gle/f6K3U3WqSD7qUrqJ6）を用いて，申告すること．指導教員申告フォームには，指導教員を志望する順に 18 名（受入可能教員全員）まで申告することができる．教員ごとに受け入れ可能人数が決められているので，第 2 志望以下の教員が指導教員になる場合がある．また，志望が集中する指導教員だけを志望した場合は，不合格となる可能性がある．

4. 手続き方法

工学系研究科修士課程学生募集要項で求められている書類（入学願書等）を提出し，「3. **指導教員の申告**」にある指導教員申告フォームに入力すること．

5. 提出書類

工学系研究科修士課程学生募集要項で求められている書類（入学願書等）に加え，下記の書類を令和 5（2023）年 11 月 27 日（月）から 12 月 1 日（金）午後 3 時（日本時間）までに，WEB 出願システムにアップロードすること．書類の電子ファイルフォーマットは全て PDF ファイル形式とすること．

・これまでの研究概要

卒業研究またはこれに代わるものについて，その概要を A4 用紙 1 ページに記したもの

6. 選考方法

提出された書類および試験による選考

試験は，筆記試験（外国語（英語））および口述試験からなる．

・筆記試験（外国語（英語））は TOEFL（TOEFL iBT®， TOEFL iBT Special Home Edition 及び TOEFL ITP Plus for China）または，IELTS スコア，TOEIC 公式スコア，英検の合格証明書の提出によって替えるものとし，2024 年 1 月 15 日（月）17 時（日本時間）までに本専攻で確認できるスコアを有効とする．

・TOEFL スコアの提出方法については，「令和 6（2024）年度東京大学大学院工学系研究科大学院入学試験外国語（英語）試験について（TOEFL スコア提出）」を参照すること．なお，本専攻では，Test Date Scores を採用し，MyBest™ Scores は認めない．

・IELTS スコアの提出方法については，IELTS Academic，または IELTS Indicator の IELTS 成績証明書（Test Report Form）のコピーを 2024 年 1 月 15 日（月）までに下記の精密工学専攻事務室へ書留郵便で提出すること（必着）．

・TOEIC スコアの提出方法については，TOEIC Listening & Reading の公式認定証（Official Score Certificate）のコピーを 2024 年 1 月 15 日（月）までに下記の精密工学専攻事務室へ書留郵便で提出すること（必着）．Institutional Program のスコアも有効である．TOEIC 受験日が 2018 年 1 月以降のスコアを有効とする．

・英検合格証明書の提出方法については，合格証明書（英検 CSE スコア証明書）のコピーを 2024 年 1 月 15 日（月）までに下記の精密工学専攻事務室へ書留郵便で提出すること（必着）．

〒113-8656 東京都文京区本郷 7-3-1
東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻事務室

7. 試験日程

口述試験（研究内容・計画，志望動機，抱負等）は，オンラインで 2024 年 1 月下旬から 2 月上旬の間に行われる．

口述試験の対象者および日時の詳細については，2024 年 1 月 22 日（月）頃までに精密工学専攻ホームページに掲載する．

8. 指導教員とその専門分野

本入試において学生を受入れる可能性がある教員とその専門分野は次の通りである．
（参照：http://www.pe.t.u-tokyo.ac.jp/）

2023 年 10 月 1 日現在

教員	所属	専門分野
伊藤　寿浩　教授	精　密（本郷）	無線センサ・ネットワーク，大面積デバイス集積化
大竹　豊　教授	精　密（本郷）	形状処理，コンピュータグラフィックス，X 線 CT
木下　裕介　准教授	精　密（本郷）	シナリオ設計，ライフサイクル工学，設計工学，エコデザイン
小林　英津子　教授	精　密（本郷）	医用精密工学，コンピュータ外科
高橋　哲　教授	精　密（本郷）	光応用ナノ加工・計測，局在光制御，セルインマイクロファクトリ
高松　誠一　准教授	精　密（本郷）	ウェアラブルデバイス，フレキシブル MEMS
道畑　正岐　准教授	精　密（本郷）	3 次元形状計測，光応用加工計測，ナノ精度計測
森田　剛　教授	精　密（本郷）	生体超音波，強力超音波応用，機能性材料応用デバイス
四津　有人　准教授	精　密（本郷）	人間支援，発達支援，リハビリテーション工学
梅田　靖　教授	人工物（本郷）	設計学，ライフサイクル工学，知的生産システム工学
太田　順　教授	人工物（本郷）	ロボット工学，身体性システム科学，生産システム工学
原　辰徳　准教授	人工物（本郷）	サービス工学，システム科学，製品サービスシステム
三村　秀和　教授	先端研（駒場）	超精密加工，X 線光学
梶原　優介　教授	生　研（駒場）	表面・界面利用加工計測，異材成形接合，THz ナノスコピー，内部物性評価
川勝　英樹　教授	生　研（駒場）	走査型プローブ顕微法，ナノメカニクス，ナノツール作製と応用
金　秀炫　講師	生　研（駒場）	マイクロ流体システム，生体試料分析，マイクロ総合分析システム
金　範埈　教授	生　研（駒場）	マイクロ要素構成学，バイオ MEMS，ナノバイオセンシング
新野　俊樹　教授	生　研（駒場）	3D プリンティング，樹脂金属複合体製造技術，Additive Manufacturing

精　密（本郷）：精密工学専攻（本郷キャンパス）

人工物（本郷）：人工物工学研究センター（本郷キャンパス）

先端研（駒場）：先端科学技術研究センター（駒場リサーチキャンパス）

生　研（駒場）：生産技術研究所（駒場リサーチキャンパス）

9. 問い合わせ先

〒113-8656 東京都文京区本郷 7-3-1

東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻事務室

E-mail: shiken@pe.t.u-tokyo.ac.jp　Phone: 03-5841-6445　Fax: 03-5841-8556

Website: http://www.pe.t.u-tokyo.ac.jp/

博
（精密）

令和６（2024）年度
東京大学大学院工学系研究科
精密工学専攻博士後期課程
入試案内
出願日程Ｂ（冬入試）

Guide to Entrance Examination for Doctoral Program 2024
Department of Precision Engineering
Graduate School of Engineering, the University of Tokyo
Application Schedule B (Winter Exam)

博
（精密）

令和６（2024）年度
東京大学大学院工学系研究科
精密工学専攻博士後期課程
入試案内
出願日程Ｂ（冬入試）

受験者は，令和 6（2024）年度東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻入試案内を必ず熟読のこと．なお，冬入試の第一次試験における筆記試験の外国語（英語）試験は，TOEFL 公式スコアの提出により替えるものとし，2024 年 1 月 15 日（月）17 時（日本時間）までに本専攻で確認できるスコアを有効とする．

令和 6（2024）年度
東京大学大学院工学系研究科
精密系研究室紹介
出願日程 B（冬入試）

Introduction to Laboratories, 2024
Department of Precision Engineering
Graduate School of Engineering, the University of Tokyo
Application Schedule B (Winter Exam)

Website http://www.pe.t.u-tokyo.ac.jp/

伊藤研究室［マイクロシステム実装］

精密工学専攻（本郷）

伊藤 寿浩 教授
Toshihiro ITOH

無線センサ・ネットワーク、大面積デバイス集積化

マイクロシステムを社会にばらまいて、人間環境をスマートに：
MEMS/NEMS センサを含むマイクロシステムの実装・集積化技術をベースに、人や動物に長期間装着する生体モニタリングや、インフラなどの人工環境の状態モニタリングを行うための IoT デバイス・システムの研究開発を行なっています。

●自立型無線マイクロシステム
●過酷環境マイクロシステム集積化・実装技術
●動物健康モニタリングデバイス／システム
●産業機器モニタリングデバイス／システム
●ウェアラブル／プラガブルセンサ・実装技術

http://impe.t.u-tokyo.ac.jp/
itoh@pe.t.u-tokyo.ac.jp

大竹研究室［形状処理工学］

精密工学専攻（本郷）

大竹　豊 教授
Yutaka OHTAKE

形状処理
コンピュータグラフィックス

デジタル化された現物データの高速かつ頑健な形状処理：
計算機上で形状を扱うための技術を研究しています。主に、三次元形状スキャニングより得られた複雑な形状を表すデータを扱っており、高速・高精度・頑健な形状処理アルゴリズムの提案を目標としています。また、基盤アルゴリズムを応用したソフトウェア開発も行っていきたいと考えています。

●表面スキャン点群や断面画像列（CT データ）における物体表面の高精度推定
●陰関数曲面を用いた高品質な形状表現
●微分量に基づくスキャン形状の特徴検出
●スキャン形状からの物理シミュレーション用メッシュの自動生成

http://www.den.t.u-tokyo.ac.jp/
ohtake@den.t.u-tokyo.ac.jp

木下研究室［社会システム設計学］

精密工学専攻（本郷）

木下 裕介 准教授
Yusuke KISHITA

シナリオ設計
ライフサイクル工学
設計工学
エコデザイン

人と環境にやさしい未来社会を設計する：
サステナビリティ（持続可能性）の実現に向けて、社会やものづくりと技術のあるべき関係を計算機上でモデル化および設計するための方法論を研究しています。現地調査や異分野との連携を通して、具体的な場を用いた実践に取り組みます。

●持続可能な将来社会に向けたシナリオ設計方法論
●参加型バックキャスティングを用いた将来ビジョン設計手法
●サステナビリティに向けたロードマップ設計手法
●次世代ものづくりのビジョン設計支援
●製品・資源循環システム設計のためのシナリオシミュレーション
●デジタル技術活用型サービスシステム設計手法

http://www.susdesign.t.u-tokyo.ac.jp/
kishita@pe.t.u-tokyo.ac.jp

小林研究室［治療支援工学］

精密工学専攻（本郷）

小林 英津子 教授
Etsuko KOBAYASHI

医用精密工学
コンピュータ外科

生命を支えるメカトロニクス技術：
人々の生活の質（QOL）を向上させる環境・ものの実現を目指し、メカトロニクス技術を用いた低侵襲外科手術支援システムの研究を行っています。先端的かつ実用的なシステムとして、要素技術から実用化研究まで行っています。

●低侵襲外科手術支援用ロボット・デバイスシステムの研究と実用化
●術中生体計測システムの研究
●術中各種情報統合とロボットへの展開
●医療技術評価に関する研究
●手術ナビゲーションの研究
●生体物性計測に関する研究

http://www.bmpe.t.u-tokyo.ac.jp/
etsuko@bmpe.t.u-tokyo.ac.jp

精　密（本郷）：精密工学専攻（本郷キャンパス）
人工物（本郷）：人工物工学研究センター（本郷キャンパス）
先端研（駒場）：先端科学技術研究センター（駒場リサーチキャンパス）
生　研（駒場）：生産技術研究所（駒場リサーチキャンパス）

高橋研究室［光製造科学］ 精密工学専攻（本郷）

高橋　哲　教授
Satoru TAKAHASHI

光応用ナノ加工・計測
局在光制御
セルインマイクロファクトリ

未来社会を明るく“照らす”光技術の可能性を追求する：
生命誕生の源泉であり、最先端物理学発展の主役でもある“光”に着目し、光が根源的に有するツールとしての可能性を追求することで、未来社会を大きく変えうるナノマイクロ領域の新概念“光”応用技術の開発を目指しています。

●物理機構学習 AI による機能成長型超解像光学ルーペ
●超精密加工表面性状の局在フォトン応用ナノインプロセス計測技術
●動的エバネッセント光分布制御によるナノ光造形法
●局在光制御によるセルインマイクロファクトリに関する基礎的研究
●生物 DNA 型形状形成に基づく微細機能構造創製法の研究など

http://www.photon.rcast.u-tokyo.ac.jp/
takahashi@nanolab.t.u-tokyo.ac.jp

高松研究室［MEMS・ウェアラブルデバイス配線実装工学］ 精密工学専攻（本郷）

高松 誠一　准教授
Seiichi TAKAMATSU

ウェアラブルデバイス
フレキシブル MEMS

VR/AR、ヘルスケアのためのウェアラブルデバイス配線実装技術：
従来の映像だけではなく触覚フィードバックにより体感できる VR/AR システムや、着るだけで筋電、心電等生体信号を計測できるスマートウェアなど次世代ウェアラブルデバイスを実現する配線、実装技術を開発しています。また、ウェアラブルセンサとして超薄型 MEMS センサの精密組み立て技術も開発しています。

● VR/AR のための触覚フィードバックデバイス実装技術の開発
●超薄型フレキシブル MEMS センサ実装技術
●ウェアラブル電子テキスタイルの開発

http://impe.t.u-tokyo.ac.jp/
takamatsu@pe.t.u-tokyo.ac.jp

道畑研究室［精密計測工学］ 精密工学専攻（本郷）

道畑 正岐　准教授
Masaki MICHIHATA

３次元形状計測
光応用加工計測
ナノ精度計測

超精密計測における新しい原理開拓への挑戦：
これまで測定が困難であった微細スケールの精密計測、加工環境におけるインプロセス・オンマシン計測、超高精度計測を実現するための知的計測原理および精密計測原理の確立を目指した研究を行っています。特に、光の共振現象を利用した従来の計測性能を凌駕する新しい計測原理の探求を行なっています。

●光共振を用いた形状標準の計測に関する研究
●超高精度３次元形状計測に関する研究
●マイクロ／ナノファイバーのインプロセス計測に関する研究
●光放射圧を用いたナノ加工・計測に関する研究

http://www.photon.rcast.u-tokyo.ac.jp/
michihata@nanolab.t.u-tokyo.ac.jp

森田研究室［超音波デバイス工学］ 精密工学専攻（本郷）

森田　剛　教授
Takeshi MORITA

生体超音波
強力超音波応用
機能性材料応用デバイス

革新的な超音波デバイスで新しい学問分野を創成する：
植物の成長促進、仮骨成長、発毛促進など、生体に対する超音波照射がもたらす興味深い研究結果が次々と報告されています。我々は独自の革新的超音波デバイスを導入することでこれらの現象の基礎メカニズムを解明し、工学応用していきます。

●広帯域かつマルチモード励振可能な次世代超音波発生源の開発 (DPLUS)
●超音波出力限界の打破
●生体への超音波照射効果の解明
●超音波を応用した医療デバイス

http://www.usdev.t.u-tokyo.ac.jp
morita@pe.t.u-tokyo.ac.jp

四津研究室［人間支援］ 精密工学専攻（本郷）

四津 有人　准教授
Arito YOZU

人間支援
発達支援
リハビリテーション工学

ヒトを知り、ヒトを支援する：
リハビリテーション臨床の経験を基に、ヒトの動作や神経活動を計測し、ヒトを支援するシステムの研究を行っています。

●ヒトのモニタリング・動作解析
●ヒトの神経活動の解析
●運動障害に対する支援機器
●感覚障害に対するリハビリテーション工学
●発達支援・成育工学

https://orcid.org/0000-0002-3211-2408
yken-info@life.t.u-tokyo.ac.jp

梅田研究室［サステナビリティ設計学］

人工物工学研究センター（本郷）

梅田　靖 教授
Yasushi UMEDA

設計学
ライフサイクル工学
知的生産システム工学

工学と社会をつなぐ設計・生産：
工学の最終的な目標は科学技術を活用して社会に価値をもたらすことです。それを実現する行為が「設計」です。人間の知的活動としての設計や生産を支援する方法論を研究しています。特に、環境問題解決や持続可能社会実現といった社会的な課題のモデル化と設計による解決を実践的に目指します。

●環境問題解決のための製品ライフサイクル設計支援
●創造的な設計を支援する機能モデリングと機能設計支援
●人工物の一生をマネジメントするライフサイクル工学
●人を知的に支援する生産システム「デジタル・トリプレット」構築方法論

http://www.susdesign.t.u-tokyo.ac.jp/
umeda@race.t.u-tokyo.ac.jp

太田研究室［移動ロボティクス］

人工物工学研究センター（本郷）

太田　順 教授
Jun OTA

ロボット工学
身体性システム科学
生産システム工学

実世界で動き、協調するエージェントの知能を設計する：
実世界で協調して動き回るエージェントの知能ならびに運動・移動機能の解明と設計を研究対象とします。動作計画手法、進化的計算、制御工学等を理論的基盤として、相互作用するマルチエージェントシステムの設計論の構築を目指します。

●マルチエージェントロボット：
群知能ロボットの行動制御など
●大規模生産／搬送システム設計と支援：
ロボットマニピュレータシステムの配置・動作設計、搬送システム設計など
●身体性システム科学、超適応の科学、人の解析と人へのサービス：
ヒトの姿勢制御機構の解析、看護業務の解析と支援など

http://otalab.race.t.u-tokyo.ac.jp/
ota@race.t.u-tokyo.ac.jp

原研究室［サービス工学］

人工物工学研究センター（本郷）

原　辰徳 准教授
Tatsunori HARA

サービス工学
システム科学
製品サービスシステム

サービスをデザインし、人と社会を知る：
ものづくり、デザイン、接客、観光情報などをキーワードにサービスの研究に取り組んでいます。サービスとは「誰かのために何かをする」という行為全般のことで、製造業にもサービス産業にも共通する考え方、仕組み、工学的支援の方法について研究しています。

●製造業とサービス：ものを介して提供されるサービスの計算機表現と設計支援
●人によるサービス：提供者の接客スキルの可視化と教育支援、ユーザの感情分析
●サービスと共創：ユーザと一緒に価値を生み出すための仕組みの研究

http://haralab.race.u-tokyo.ac.jp/
hara@race.t.u-tokyo.ac.jp

三村研究室［超精密加工］

先端科学技術研究センター（駒場）

三村 秀和 教授
Hidekazu MIMURA

超精密加工
X 線光学

超精密加工で最先端科学を支える：
表面科学現象、電気化学反応などさまざまな物理・化学現象を利用した、新しい超精密加工プロセスの開発を進めています。X 線光学素子作製へ応用し、太陽観察用の X 線望遠鏡や細胞を高分解能で観察可能な X 線顕微鏡の開発を行っています。また、放射光施設 SPring-8 の強力な X 線を用いて加工現象の観察を行っています。

●ナノ精度加工・計測・転写プロセスの構築
● X 線顕微鏡、X 線望遠鏡の開発
●放射光 X 線による加工現象の観察

http://webpark1181.sakura.ne.jp/mimuralab/
mimura@upm.rcast.u-tokyo.ac.jp

梶原研究室［表面応用加工計測］

生産技術研究所（駒場）

梶原 優介 教授
Yusuke KAJIHARA

表面・界面利用加工計測
異材成形接合
THz ナノスコピー
内部物性評価

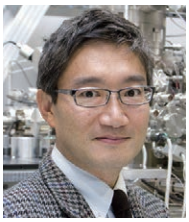
表面を識り、利用する：
モノの表面にはさまざまな物質情報が顔を出していますが、利用しきれていない要素がたくさん残されています。私たちの研究室では、分子レベルのダイナミクスを反映した表面波（テラヘルツ波）をナノ分解能で捉えたり、人工的に創製した表面テクスチャを利用して金属とプラスチックを直接接合するなど、表面に関連した技術開発や応用展開を進めています。

●パッシブな THz 近接場顕微技術の開発　●表面エネルギー散逸のナノマッピング
●非侵襲な樹脂内部物性評価法の開発　●樹脂／金属間の異材接合技術の開拓

http://www.snom.iis.u-tokyo.ac.jp/
kajihara@iis.u-tokyo.ac.jp

川勝研究室［ナノメカニクス・ナノマシン・ナノ計測］

生産技術研究所（駒場）



川勝 英樹 教授
Hideki KAWAKATSU

走査型プローブ顕微法
ナノメカニクス
ナノツール作製と応用

超高速、超並列、超高感度検出：
本研究室では、計測と制御技術を駆使して、新しい走査型力顕微法の研究や、ナノテクノロジーを支える各種機器の開発を行なっています。また、培われた技術を応用し、生殖補助医療に焦点をあて、精子や卵子の推力や振動計測を医学、農学、生物物理の研究者と進めています。

●原子レベルの組成コントラストを有するカラー原子間力顕微鏡
●化学修飾探針の研究　●各種位置決め機構
●精子の誘導と力学的推力計測　●生殖細胞の振動計測によるモニタリング

http://www.inventio.iis.u-tokyo.ac.jp/
kawakatu@iis.u-tokyo.ac.jp

金（秀）研究室［バイオ医療マイクロシステム］

生産技術研究所（駒場）

金　秀炫 講師
Soo Hyeon KIM

マイクロ流体力学
生体試料分析
マイクロ総合分析システム

分子・細胞を一つひとつ調べるマイクロシステム：
マイクロ流体技術、集積回路技術、バイオテクノロジー等の異分野技術の融合による次世代分子・細胞解析システムの研究と、この新たな実験ツールを活かして生命現象の理解と医療への応用を目指して研究を進めています。

●高機能マイクロシステムの研究
●並列 1 細胞解析システムの開発とバイオ・医療への応用
●１分子検出法を用いた高感度診断デバイスの研究
●がん診断・予後を簡便にするリキッドバイオプシーシステムの研究
●エクソソーム解析デバイスの開発とバイオ・医療への応用

http://www.shkimlab.iis.u-tokyo.ac.jp/
shkim@iis.u-tokyo.ac.jp

金（範）研究室［ナノ・バイオ計測］

生産技術研究所（駒場）

金　範埈 教授
Beomjoon KIM

マイクロ要素構成学
バイオ MEMS
ナノバイオセンシング

未来のマイクロ・ナノデバイスーその要素と構成：
高機能化・高集積化のバイオセンサーチップの実現を目指して、半導体加工技術と機械的なマイクロ加工技術、自己組織化を利用するボトムアップアプローチ手法を融合したナノ構造・デバイスの製作およびそのバイオセンサとしての応用に関する研究を行っています。

●シャドウマスクを用いた多機能マイクロ・ナノパターニング
●自己組織化単分子膜を用いたナノコンタクトプリンティング
●保存可能な機能的マイクロプロテインチップの開発
●単一細胞の電気・物理的特性を測る MEMS デバイスの開発
●層流を用いた電気鍍金法によるマイクロ構造物の製作

http://www.kimlab.iis.u-tokyo.ac.jp/
bjoonkim@iis.u-tokyo.ac.jp

新野研究室［付加製造科学］

生産技術研究所（駒場）

新野 俊樹 教授
Toshiki NIINO

3D プリンティング
樹脂金属複合体製造技術
Additive Manufacturing

高次機能形状の 3D プリンティング：
三次元 CAD データを直接実体化する 3D プリンティング技術や、樹脂と金属など複合的材料構造をもつ部品を製造する技術など、新しい加工法の研究を行っています。また、これらの技術を用いて高次の機能形状を実体化し、新しい機能をもったメカトロデバイスや組織工学（再生医療）用のデバイスを創出することを目指します。

●付加製造に関わる工法や材料の開発と高度化
●組織工学（再生医療）用担体の 3D プリンティング
●ラピッドマニュファクチャリング
●射出成形の高度化によるアクチュエータや流体デバイスの製造

http://lams.iis.u-tokyo.ac.jp/
niino@iis.u-tokyo.ac.jp