



一般社団法人 日本機械学会
ロボティクス・メカトロニクス部門

分野融合研究優秀表彰

本田 康平 殿

矩形形状を考慮した衝突回避による狭駐車場への
自動駐車の実車検証

貴殿が「ロボティクス・メカトロニクス講演会
2023」において部門間連携 OS で発表された上記
の研究は分野融合研究が最も優秀な研究であり
融合研究のさらなる展開や部門連携の強化に寄与
するところ大であると認められますので その功を
讃え分野融合研究優秀表彰を贈ります

2024 年 5 月 30 日

一般社団法人 日本機械学会



ロボティクス・メカトロニクス部門

第 101 期部門長 田中 真美

交通・物流部門

第 101 期部門長 小野 英一