賞状

東京工業大学

見上 慧 殿

「剛性可変指モジュールを用いた空気圧駆動高性能ロボットハンド」

当学会で厳正な審査を行い本論文は一般社団法人日本フルードパワーシステム学会SMC高田賞に該当する研究成果であることが認められましたよって規程により賞状および副賞を贈りこれを表彰します

二〇二三年五月二十六日

一般社団法人日本フルードパワーシステム学会

会長 早川 恭弘

一般社団法人 日本フルードパワーシステム学会

