

日鉄テックスエンジ

サマーインターンシップ 開催

●3DAYS インターンシップ…設計業務体験 (構想、3Dツールの操作~プレセンまで)

【福岡】

8月5日(火)~8月7日(木)、8月19日(火)~8月21日(木) 9月9日(火)~9月11日(木)、9月24日(水)~9月26日(金)

7月30日(水)~8月1日(金)、8月20日(水)~8月22日(金) 9月3日(水)~9月5日(金)、9月17日(水)~9月19日(金)

【大分】

●1DAY インターンシップ

···設計業務における3Dツールの操作体験

【 奸 路 】 8月8日(金) 8月29日(金) 9月12日(金) 9月17日(水)

大阪 8月1日(金)8月22日(金)9月5日(金)9月19日(金)

【名古屋】8月1日(金)8月28日(木)9月4日(木)9月18日(木)

【 千葉】8月8日(金)8月28日(木)9月3日(水)9月17日(水)

室蘭 8月1日(金) **8月8日**(金) **9月4日**(木) **9月18日**(木)

上記の日程の内、1日間





● 3D点群スキャン(リアリティキャプチャ)

測定対象を3D点群スキャナーを 用いて計測します。計測結果は点 群(3次元座標点の集合体)として 取得され、現実をすばやく、正確 に写し取ることができます。



❷点群からのモデリング

●で得られた点群から、検討対象をモデリングし ます。点群から特徴形状を抽出することで、現実 により近い形状でモデル化できます。作成したモ デルデータは3D一CADデータとして設計に活 用することができます。



❸3D設計データ合成(干渉確認)

●の点群、❷のモデリングデータを合わせたも のに、これから設置しようとする設備の設計デー タ(写真例ではフェンス)を合成します。実際の施 工前に施工後の状態を再現できるため、干渉有 無の確認や、施工手順の確認、或は施主様へ

宿泊施設提供 交通費全額支給 昼食付

【募集内容】

象:機械系学生(大学3年生・院1年生・高専4年生・高専(専攻科)1年生) 応募方法:QRコード、もしくは下記申込先にメールにて以下の情報をご連絡下さい

①氏名②氏名(カナ)③年齢④学校、学部、学科名⑤学年

⑥携带電話番号⑦希望実習地域⑧希望実習日

応募締切:各実習日の2週間前

お申し込みはこちらから▼

3days

1day

【申込先・お問い合わせ】

日鉄テックスエンジ株式会社インターンシップ担当:伊豆丸 (イズマル) Mail: izumaru.tsutomu.dy@tex.nipponsteel.com TEL:080-3171-0978







サマーインターンシップ 開催

日鉄テックスエンジ

~ロボットエンジニアリングコース~



機械、電気、ロボット、システム制御などの技術を駆使し、オーダーメードでオリジナルの自動化ソリューションを提案。

設備の基本計画から現地試運転まで機電 トータルでのエンジニアリングを実施。



実践!ロボットシステムインテグレータの 世界を知ろう!3days仕事体験

実際のロボットを用いた組立装置をモデルに、 ハンド設計、画像処理システム、ロボットプロ グラミングなどを実体験!

設備エンジニアの楽しさ、奥深さを体感可能!

機械設計、3D技術(スキャナ、モデル化、3DCAD、3Dプリント)、画像処理、シミュレーション及びロボットティーチングに興味のある方歓迎!

現場第一線で活躍中のエンジニアから指導!

参加学生の声

- ・初めて3D-CADで設計し、3Dプリンタで製作して 実物になったとき、感動しました!
- ・ロボットシミュレーションで最適なレイアウトと動きを考える作業が面白かった。
- ・アイデアを実物にするまで体験できたので、実際に どのように設計し、提供されているかを知ることがで き良かった。
- ・自分なりに「こうしたらどうなるだろう?」と考えて、試しながら作業でき、とても良い経験でした。

【募集内容】

対 象:理工系学生(機械、電気、制御、メカトロを専攻されている方歓迎!)

応募資格: 3年生・院1年生

開催地域:北海道苫小牧市 ※新千歳空港から車で40分

開催日時: 第1回: 2025/7/30(水)~8/1(金)

第2回:2025/8/20 (水) ~8/22 (金)

第3回:2025/9/10(水)~9/12(金)

費用 等 : 交通費・宿泊費全額支給

応募方法: マイナビ・リクナビで申し込み

【お問い合わせ】

日鉄テックスエンジ(株) インターンシップ担当

Mail: saiyou@tex.nipponsteel.com Tel: 03-6860-6608

お申し込みはこちらから▼

