

☆グループ演習(ブレイクアウトルーム)を通して習得できます！

1名分料金で  
2人目無料

# 技術開発のための ロードマップ作成手法と実践的な活用方法

セミナーURLはこちら→ <https://www.rdsc.co.jp/seminar/260621>

- ◆日時: 2026年06月19日(金) 10:30~16:30
- ◆【WEB限定セミナー】在宅、会社にいながらセミナーを受けられます
- ◆受講料: 1名につき55,000円(税込、資料付)

会員(案内)登録していただいた場合、通常1名様申込で55,000円(税込)から

- ・1名で申込の場合、**49,500円(税込)**へ割引になります。
- ・2名同時申込で両名とも会員登録をしていただいた場合、**計55,000円(2人目無料)**です

## セミナーお申込みFAX

03-5857-4812

※お申込み確認後は弊社よりご連絡いたします。

### ●講師:(株)ワールドテック 研修講師 営業技術担当部長(技術支援担当) 佐藤 進 氏

#### 【講演の趣旨】

ロードマッピングはその起源からいって新し道を切り開くことであり、そのフレームワークはマーケット、製品設計、技術開発などの関係部署メンバーが参画し、コンペチターのベンチマークデータなどの客観的分析を根拠にしつつ、将来への道筋について全員のコンセンサスを得ることである。それらの知の結晶を時間軸で俯瞰したものがロードマップである。

本講座では「そもそもロードマップとは何か、どのような種類があるのか」、「何のために作るのか、どのようなデータを基にどのような手順で作るのか」、「役に立つロードマップとは何か」について、簡単な実践(速習)を含めて受講者自身で確認頂き、理解を深めて頂く事を狙いとする。

#### 【プログラム】

##### プロローグ

本講座の狙い

##### 第1章 技術ロードマップとは

1. ロードマップの基本イメージと多様性
2. 世界初の公開ロードマップ(モトローラ社)とロードマップの定義

##### 第2章 特徴あるロードマップの事例と整理

1. 最も有名な成功例\_ITRS
2. 大規模プロジェクトのロードマップ\_JAXA
3. 事業戦略ロードマップ\_自動車技術会
4. ビジネス目線のロードマップ\_NBCI
5. ロードマップの分類・整理(表記法、作成母体)

##### 第3章 技術ロードマップの策定(ロードマッピング)

—過去から未来へ繋ぐ

1. これまでを繋ぐ(未来発想へのバネ)

##### 2. 未来へ繋ぐ(発想演習)

- (1) マーケットプル方式プレインストーミング
- (2) 演習チャート作成とグループ討議
- (3) よくある悩みと解消のヒント

##### 第4章 新開発構想とロードマップの深化

1. 深化の切り口
2. 深化の切り札コアコンピタンス
  - (1) コアコンピタンスのイメージ
  - (2) コアコンピタンス事例
  - (3) コアコンピタンスの抉り出し
3. ロードマップの実践的活用(アイデアから実用化へ)

##### エピローグ

ロードマップローリングの薦め

### 『技術ロードマップ【WEBセミナー】』セミナー申込書 (FAX) 03-5857-4812

会社・大学		
-------	--	--

住 所	〒	
-----	---	--

電話番号		FAX	
------	--	-----	--

お名前	所属・役職	E-Mail
-----	-------	--------

①		
---	--	--

②		
---	--	--

会員登録(無料) ※案内方法を選択してください。複数選択可。	<input type="checkbox"/> Eメール	<input type="checkbox"/> 郵送
--------------------------------	-------------------------------	-----------------------------

#### ● セミナーの受講申込みについて ●

必要事項をご明記の上、FAXでお申込み下さい。弊社で確認後、必ず受領のご連絡をいたします。受講用URLは後日お送りいたします。

セミナーお申込み後のキャンセルは基本的に受けしておりませんので、ご都合により出席できなくなった場合は代理の方がご出席ください。

お申込み・振込に関する詳細はHPをご覧下さい。  
⇒ <https://www.rdsc.co.jp/pages/entry>

個人情報保護方針の詳細はHPをご覧下さい。  
⇒ <https://www.rdsc.co.jp/pages/privacy>