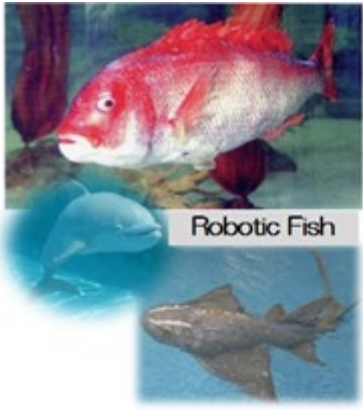


| | | |
|--|--------------------|--|
| 氏名 山本 郁夫 Yamamoto Ikuo | 役職 教授 Professor | 専門分野 ロボット工学、システム工学、力学・制御工学 Robotics, System Engineering, Dynamics & Control |
| <p>1. 主な研究概要</p> <p>① ロボットシステム (Robotics) 海洋、航空宇宙、陸上、医療などの分野で自律運動機能を有する先端ロボット・メカトロニクス、総合システムの研究開発を行っています。 Offshore, Onshore, Aerospace, Medical robotics with autonomous function have been developed.</p> <p>② 海洋エネルギー (Offshore energy) 再生可能海洋エネルギーなど世界をリードする技術を開発し、製造、保守、運用に至るまでの総合フィールド技術の支援を行っています。 Total technologies for practical renewable offshore energy system have been developed.</p>  | | |
| <p>2. キーワード 和文：ロボットシステム、海洋エネルギー 英文：Robotics, Offshore energy</p> | | |
| <p>3. 特色・研究成果・今後の展望 魚ロボットの開発でフランス国際賞受賞 (2005年)、自律型水中ロボットうらしまの連続長距離航走世界新記録樹立 (317km) などで日本経済新聞社日経産業新聞「21世紀の気鋭」に選出 (2006年) 著書：ISBN978-4-320-08186-4, ISBN978-4-320-08191-8, IET, SUT, ENSTAParisTech, Wiley 他</p> <p>2005 Archipelaego award, France (Bio-Manoeuvring Type Underwater Vehicle), The world record of autonomous underwater vehicle cruising 317km by Urashima from Feb.26-28, 2005. MARIN CONTROL SYSTEMS, IFAC Interanational Journal, Robust and Nonlinear Control, Vol.11, No.13, 2001, Wiley. Practical Robotics and Mechatronics, Marine, Space and Medical Applications, ISBN978-4-320-08186-4, ISBN978-4-320-08191-8, IET.</p> <p>researchmap : https://researchmap.jp/iyamamoto_nu 研究室 HP : https://robotics-mech-nagasaki-univ.conohawing.com/</p> | | |
| <p>4. 社会実装への展望・企業へのメッセージ 新しい水中ロボットや医療機器への応用を考えています。</p> | | |