



東北大学

平成20年12月10日

県政記者会報道機関各社 御中

東 北 大 学

東北大学大学院工学研究科長候補者の選出について

このたび、本学大学院工学研究科長 内田 龍男 教授（61歳）任期満了（1年、平成21年3月31日まで）に伴い、平成20年12月10日（水）開催の教授会において、決選投票が行われた結果、内山 勝 教授が次期工学研究科長候補者となることが了承されましたので、お知らせします。

記

候補者名： 内 山 勝

任 期： 平成21年4月1日～平成23年3月31日

\*この件に関する問い合わせ先

工学部・工学研究科 総務課人事係

電話 022-795-5809

FAX 022-795-5811

## 東北大学大学院工学研究科長候補者の略歴等

(ふりがな) うち やま まさる

候補者名： 内 山 勝

任 期： 平成21年 4月 1日～平成23年 3月31日（2年）（新任）

生年月日： 昭和24年 9月16日（59歳）

出身地： 福岡県朝倉郡夜須村

本籍地： 福岡県小郡市

部局名

所属専攻・学科名 大学院工学研究科 航空宇宙工学専攻

講座（部門）名： スペーステクノロジー講座 宇宙機械学分野

専門分野

（専攻）名： ロボット工学、制御工学、宇宙工学

略 歴： （大卒以後の略歴）

昭47年 4月 東京大学工学部卒業

49年 3月 東京大学大学院工学系研究科修士課程修了

52年 3月 東京大学大学院工学系研究科博士課程修了

52年 5月 東北大学工学部助手

55年10月 東北大学工学部助教授

平 4年 4月 東北大学工学部教授

9年 4月 東北大学大学院工学研究科教授

20年 4月 東北大学大学院工学研究科副研究科長（期間：平成21年3月まで）

主 な

研究業績：フレキシブルロボット、双腕ロボット、パラレルロボット、ヒューマノイドなど複雑なロボットの力学と制御、パラレル機構を応用したハプティックインタフェース、テレオペレーション、力覚センサ、さらに、ロボット工学の宇宙への応用などを研究する。また、非定常流体計測の分野で、制御工学を応用したモデルベースト法を提案し、確立する。

受賞歴：計測自動制御学会著述賞(2004)、ファナックFAロボット財団論文賞(2003)、計測自動制御学会賞技術賞(2002)、日本機械学会論文賞（1981、1999、2001）、ASIA-PACIFIC VIBRATION CONFERENCE'97 Best Poster Award(1997)、日本ロボット学会技術賞(1995)、油空圧機器技術振興財団学術論文顕彰(1993)、日本ロボット学会論文賞（1988、1990）、計測自動制御学会論文賞（1980）、など。

著 書：

1. Fabrizio Caccavale, Masaru Uchiyama: 29. Cooperative Manipulators, Springer Handbook of Robotics, Bruno Siciliano, Oussama Khatib (Eds.), Springer, (2008), 701-718.
2. 内山勝、中村仁彦：ロボットモーション、岩波講座ロボット学 2, 岩波書店、(2004/11/17).