

氏名 山本 郁夫	役職 教授	専門分野 ロボット工学, システム工学, 力学・制御工学
1. 主な研究テーマ ① ロボットシステム 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。 ② 海洋エネルギー 洋上風力等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。 ③ 社会インフラ検査 橋梁、トンネル、道路、プラント等の社会インフラの劣化診断のための検査ロボットの開発を行っています。 		
2. キーワード ロボットシステム、海洋エネルギー、社会インフラ検査ロボット		
3. 特色・研究成果・今後の展望等（社会実装への展望・企業へのメッセージもあれば） 車両ロボットの開発で 9th IEEE/IFAC ICCAD'25 にて最高金賞を受賞（2025 年）、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, ENSTA Paris Tech, Wiley Practical Robotics and Mechatronics, Marine, Space and Medical Applications, ISBN 978-4-320-08186-4, ISBN978-4-320-08191-8, IET. Red Tide Monitoring, Smart Fisheries, pp.136-137, Midori Shobo, ISBN978-4-89531-885-3, 2023 ロボット工学ハンドブック（第3版）、コロナ社、ISBN 978-4-339-04679-3 スマート養殖技術、エヌ・ティー・エス出版、ISBN978-4-86043-800-5C3062 他 researchmap ： https://researchmap.jp/iyamamoto_nu 研究室 HP ： https://robotics-mech-nagasaki-univ.conohawing.com/ 実海域技術開発研究推進センター HP ： https://sites.google.com/view/otic-nagasaki-u		