

氏名	兒玉 勝敏 (Kodama Katsutoshi)
所属・職名	機械システム科 研究員
専門分野	制御工学、ロボット工学、システム工学
主な研究テーマ	・ 海洋ロボットに関する研究 ・ ロボット、機械制御に関する研究
研究内容キーワード	水中ロボット (AUV、ROV)、水上ロボット (ASV)、ロボット制御、自律制御
技術相談・共同研究・受託研究など可能な技術	・ 水中・水上ロボットに関すること ・ 力学シミュレーション (MATLAB / Simulink) に関すること
共同研究等に利用可能な装置等	振動試験装置

補足説明

【経歴】

- 2019 ~ 2021 国立大学法人 長崎大学大学院工学研究科 博士前期課程
「移動式足場装置の水平保持制御および動吸振器による制振制御」
- 2021 ~ 2024 国立大学法人 長崎大学大学院工学研究科 博士後期課程
「水中パラレルワイヤ駆動システムの運動制御に関する研究」
- 2023 国立研究開発法人 海洋研究開発機構 (JAMSTEC) 地球環境部門
北極環境変動総合センター 北極観測技術開発グループ 研究生
「Hybrid-AUVの開発」
- 2024 長崎県工業技術センター 着任

【所属学会】

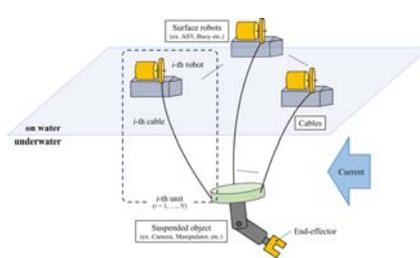
日本ロボット学会、計測自動制御学会、日本船舶海洋工学会

【利用可能な設備】

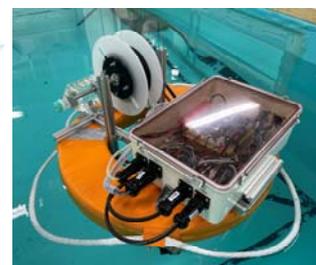


振動試験装置

【これまでの研究テーマ】



水中パラレルワイヤ駆動システム (機構概念図)



浮き輪を用いた
小型 ASV

【その他】

Researchmap - https://researchmap.jp/katut_kodama