

着任挨拶

名古屋大学大学院 工学研究科
マイクロ・ナノ機械理工学専攻
マイクロ・ナノメカトロニクス研究センター

青山 忠義 助教

平成 19 年卒業(第 66 回)



平成 29 年 4 月 1 日付でマイクロ・ナノメカトロニクス研究センターの助教に着任いたしました青山忠義と申します。知能ロボット学研究室（長谷川研究室）の一員として、教育研究活動に取り組んでおります。東山会会員の皆様に着任の御挨拶を申し上げます。

私は、名古屋大学工学部機械・航空工学科を卒業し、同大学院機械理工学専攻、マイクロ・ナノシステム工学専攻にて博士前期課程、博士後期課程をそれぞれ修了し、平成 24 年 3 月に博士（工学）の学位を取得しました。同年 4 月より広島大学工学研究院の助教として 5 年間務めたのち、本学に赴任いたしました。

学生時代は多自由度ロボットの運動制御に興味を持ち、ヒューマノイドロボットの歩行制御法の提案やその実験的検証などを行っておりました。学位取得後は、高速ビジョンを用いた計測システムに関する研究や、高速ビジョンを用いたロボット制御に関する研究に取り組んでおります。

至らぬ点多々あることと存じますが、名古屋大学の教育・研究活動に貢献できるよう精進していく所存です。東山会の皆様には、今後ともご指導ご鞭撻のほどよろしくお願い申し上げます。