

所属	機械工学科	職名	教授	氏名	木澤 悟	記載年月日 (和暦)	平成28年11月9日
I 主な教育活動							
I-1 教育実践上の主な業績(過去3年)							
(平成27年度) 学会発表指導(日本機械学会東北学生会第46回学生員卒業研究発表講演会, 平成28年3月, 福島大学)							
(平成26年度) 学会発表指導(日本機械学会東北学生会第45回学生員卒業研究発表講演会, 平成27年3月, 八戸高専)							
(平成25年度) 学会発表指導(日本機械学会東北学生会第44回学生員卒業研究発表講演会, 平成26年3月, 山形大学)							
(平成24年度) 学会発表指導(日本機械学会東北学生会第43回学生員卒業研究発表講演会, 平成25年3月, 福島高専)							
(平成23年度) 学会発表指導(日本機械学会東北学生会第42回学生員卒業研究発表講演会, 平成24年3月, 岩手大学)							
I-2 クラブ指導における主な業績(過去3年)							
(平成26年度) 第50回東北地区高専体育大会八戸大会女子ダブルス3位							
(平成25年度) 第48回全国高専体育大会(一関高専)女子ダブルス予選リーグ2位, 3位決定トーナメント6位							
(平成25年度) 第49回東北地区高専体育大会宮城大会女子ダブルス3位							
(平成24年度) 第48回東北地区高専体育大会福島大会女子ダブルス3位							
I-3 その他の該当事項(過去3年)							
(平成22年度) 秋田大学特別講演会「発達障害の理解」(9月, 秋田大学)							
(平成21年度) 第6回全国国立高等専門学校メンタルヘルス研究集会(1月, 東京)							
I-4 校務担当(該年度も含め過去3年)							
(平成28年度) 第4学年クラス担任(担任会代表), 学生委員会, 進路対策委員会							
(平成27年度) 学生主事, 校長補佐							
(平成26年度) 教務主事補, 教育プログラム改善専門部会(部会長), 教育改善専門部会(部会長), 「技術者教育プログラム」に関する専門部会(副部会長), 総合企画室, 入学試験対策専門部会, 情報セキュリティ推進委員会, 情報処理運営委員会(副委員長), 情報処理センター専門部会(部会長), 教務委会, カリキュラム検討専門部会, 図書館運営委員会, 研究紀要編集専門部会(副部会長)							
(平成25年度) 教育プログラム改善専門部会(部会長), 「技術者教育プログラム」に関する専門部会(副部会長), 総合企画室, 情報セキュリティ推進委員会, 教務委会, 専攻科教務委員会, カリキュラム検討専門部会, 図書館運営委員会, 研究紀要編集専門部会(副部会長)							
I-5 担当クラブ等(該年度も含め過去3年)							
(平成28年度) 男子バスケットボール部							
(平成26年度) 卓球部							
(平成25年度) 卓球部							
II 主な研究活動(著書・論文等の名称)(過去7年以上. 専攻科様式第5号形式とする)							
著書・論文等の名称	単著 共著	発行又は発表の年月	発行所, 発表雑誌 (及び巻号数)等の名称	編者・著者名(共著のみ)			
II-1 (学位論文)							
柔軟構造物の構造系と制御系の統合化設計法に関する研究(博士論文)	単著	平成11年3月	秋田大学				
油圧ブレーカにおけるアキュムレータの挙動に関する理論的研究(修士論文)	単著	平成元年3月	秋田大学				
II-2 (著書)							
制御工学 ー基礎からステップアップー	共著	平成15年 9月	朝倉書店	大日方五郎, 池浦良惇, 巖見武裕, 大橋太郎, 木澤 悟, 佐藤勝俊, 長縄明弘大, 中村富雄, 横山 誠			
II-3 (学術論文)							
車いすと乗員を車載するリフターの開発と評価	共著	平成27年 11月	日本福祉学会誌, Vol.17, No.2, pp.17-24, 2015	宮脇和人, 佐藤敏美, 木澤 悟			
学習によるFESのための階段昇降を含んだ歩行周期検出システム	共著	平成27年 6月	日本福祉学会誌, Vol.17, No.1, pp.20-26, 2015	木澤 悟, 巖見武裕, 宮脇和人, 松永俊樹, 島田洋一			
システム思考育成のための専攻科特別実験	共著	平成 13年 3月	高専教育, No.24, pp.37-42, 2001, 3月	木澤 悟, 伊藤 惇, 杉沢 久雄			
コンタクト形磁気ヘッドシステムの統合化設計(コンタクト力制御のための構造と制御の同時最適)	共著	平成 9年 月	日本機械学会論文集(C編), Vol.63, No.615, pp.3941-3947	木澤 悟, 大日方五郎, 土岐仁,			
弾性振動系におけるアクチュエータ/センサの配置と制御則の統合化設計	共著	平成 8年 月	日本機械学会論文集(C編), Vol.62, No.600, pp.168-175	木澤 悟, 大日方五郎			
弾性振動系の安定化におけるセンサ配置と低次元モデル近似について	共著	平成 5年 月	日本機械学会論文集(C編), Vol.59, No.563, pp.2041-2046	大日方五郎, 木澤 悟, 土岐仁			
油圧ブレーカにおけるアキュムレータの挙動に関する理論的考察(続報)	共著	平成 2年 月	資源・素材学会誌, Vol.106, No.2, pp.77-81	高橋義雄, 渋谷嗣, 大日方五郎, 中村富雄, 木澤 悟			
油圧ブレーカにおけるアキュムレータの挙動に関する実験的考察	共著	平成 2年 月	資源・素材学会誌, Vol.106, No.1, pp.35-39	高橋義雄, 渋谷嗣, 大日方五郎, 中村富雄, 木澤 悟			
II-4 (研究紀要)							
上肢訓練支援のための卓上リハビリロボットの開発	共著	平成 28年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要, Vol.51, pp.10-16, 2016	木澤 悟, 安保俊彦, 水谷嵩, 松永俊樹, 島田洋一			
FESのための歩行周期検出システムの開発と評価	共著	平成 27年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要, Vol.50, pp.9-16	木澤 悟, 武田 康平			
リハビリのための上肢訓練支援装置の開発	共著	平成 27年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要, Vol.49, pp.1-8	木澤 悟, 水澤 誉			
慣性センサを用いた歩行周期検出システムの評価	共著	平成 26年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要, Vol.49, pp.9-16	木澤 悟, 工藤 諄大			
上肢運動訓練のためのリハビリテーション装置の設計と開発	共著	平成 26年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要, Vol.49, pp.17-24	木澤 悟, 三浦 佳恵, 宮脇和人			
片麻痺下垂足患者のための慣性センサを用いた歩行周期検出システム	共著	平成 25年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要, Vol.48, pp.9-18	木澤 悟, 工藤 諄大			

非接触センサを用いた歩行遊脚期の検出システムの開発	共著	平成 24年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要 ,Vol.47,pp.9-18	木澤 悟, 三浦 一成
フライホイール型倒立振子の安定化制御	共著	平成 24年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要 ,Vol.47,pp.16-22	工藤 駿, 木澤 悟
倒立2輪ロボットの安定化制御	共著	平成 23年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要 ,Vol.46,pp.38-45	佐藤 光, 木澤 悟
非接触センサを用いた歩行周期検出システムの開発	共著	平成 22年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要 ,Vol.45,pp.9-18	大関 文弥, 木澤 悟
スライディングモード制御を用いた回転型倒立振子の振り上げ安定化制御	共著	平成 22年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要 ,Vol.45,pp.1-8	加賀 達也, 木澤 悟
スライディングモード制御法による回転型倒立振子の安定化	共著	平成 21年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要 ,Vol.44,pp.51-57	加賀 達也, 木澤 悟
線形倒立振子モードを用いた動的二足歩行ロボット	共著	平成 20年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要 ,Vol.43,pp.35-43	菊地 賢, 木澤 悟
エネルギー法を利用した回転型倒立振子の振り上げ制御	共著	平成 19年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要 ,Vol.42,pp.33-39,	木澤 悟, 奈良 森紹
磁気ディスク装置のシーク制御のための構造系と制御系の統合化設計	共著	平成 16年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要 ,Vol.39,pp.9-14	木澤 悟, 小笠原 悠
GAによる平板構造物におけるセンサ/アクチュエータの最適配置	共著	平成 16年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要 ,Vol.39,pp.15-22	木澤 悟, 小笠原 悠
積雪等の環境外乱を考慮した構造物のアクティブ制御	共著	平成 9年 月	秋田高専寒冷センター年報, No.11 , pp.11- 18	木澤 悟, 池田 祥生
パッシブ要素の調整を伴うアクティブサスペンション系の最適制御系設計	共著	平成 9年 2月	秋田工業高等専門学校研究紀要 ,Vol.31,pp.32-38	木澤 悟, 大日方五郎
セミアクティブサスペンションシステムの制御法	共著	平成 6年 月	秋田大学鉱山学部研究報告, No.15	木澤 悟, 大日方五郎
II-5 (国際学会等発表) 予稿集, 会議論文集があれば付記のこと				
Arm movement support device for rehabilitation	共著	平成28年9月	Proceedings of the SICE Annual Conference 2016 ,pp.976-979, 2016.9.(査読付き)	Kazuto MIYAWAKI, Satoru KIZAWA,
Measurement of the arm movement using arm support system with three-dimensional acceleration sensor	共著	平成25年11月	IEEE International Symposium, MHS2013 ,pp.9-14, (2013.11),Nov.11-Nov.13,1013,Nagoya,Aichii,Japan (査読有り)	Kazuto MIYAWAKI,Kyohei KONISHI,Satoru KIZAWA,Takehiro IWAMI,Goro OBINATA
Simultaneous Optimization of Controlled Structure Based on Unified Framework of	共著	平成 9年 7月	Proceedings of the 2th Asian Control Conference,Vol. 1, pp. 283-296	G. Obinata, S. Kizawa, A. Nakayama, L. Zou
II-6 (国内学会等発表)				
Kinect Kinect Kinectを用いた上肢リハビリ支援システムの構築	共著	平成28年9月	日本機械学会東北支部 第52期秋季講演会, No405, 2016.9.17	長谷川俊幸(秋田高専), 木澤 悟(秋田高専), 巖見武裕(秋田大), 岡部克利(秋田高専)
片麻痺患者のための上肢リハビリ支援システム	共著	平成28年9月	日本機械学会東北支部 第52期秋季講演会, No404, 2016.9.17	安保俊彦(秋田大院), 木澤 悟(秋田高専), 巖見武裕(秋田大), 水谷 嵩(秋田大院医)
モーションキャプチャの精度測定	共著	平成28年9月	日本機械学会東北支部 第52期秋季講演会, No403, 2016.9.17	佐藤顕人(秋田高専), 泉 廣大(秋田高専), 木澤 悟(秋田高専), 宮脇 和人(秋田高専)
上肢訓練支援のための卓上リハビリロボットの開発	共著	平成28年3月	日本機械学会東北学生会第46回卒業研究発表講演会講演論文集 ,pp.126, 2016.3.4	安保, 木澤
リハビリのための上肢訓練支援装置の開発	共著	平成27年12月	平成27年度東北地区高等専門学校専攻科産学連携シンポジウム講演論文集,pp.26, 2015.12.5	長谷川, 木澤
LEGO Mindstormsを用いた回転型倒振子のモデル化と制御	共著	平成27年12月	平成27年度東北地区高等専門学校専攻科産学連携シンポジウム講演論文集,pp.27, 2015.12.5	小松, 木澤
リハビリのための上肢訓練支援装置の開発	共著	平成27年3月	日本機械学会東北学生会第45回卒業研究発表講演会講演論文集 ,pp.97-98, 2015.3.10	水澤, 木澤
FESのための遊脚期検出システムの開発と評価	共著	平成27年3月	日本機械学会東北学生会第45回卒業研究発表講演会講演論文集 ,pp.99-100, 2015.3.10	武田, 木澤
FESのための遊脚期検出システムの開発と評価	共著	平成26年11月	平成26年度東北地区高等専門学校専攻科産学連携シンポジウム講演論文集,pp.38, 2014.11.29.	武田, 木澤
リハビリのための上肢訓練支援装置の開発と評価	共著	平成26年11月	平成26年度東北地区高等専門学校専攻科産学連携シンポジウム講演論文集,pp.39, 2014.11.29.	安保, 木澤
卓上型上肢運動訓練のためのリハビリ支援ロボットの開発	共著	平成26年3月	平成25年度秋田県産学官連携促進事業・医工連携関係研究開発事業研究成果報告会, pp.3-5, 2014.3.13.	木澤, 宮脇, 巖見, 島田 (秋田大医), 六平
上肢運動訓練のためのリハビリ装置の設計と開発	共著	平成26年3月	日本機械学会東北学生会第44回卒業研究発表講演会講演論文集 ,pp.241-242, 2014.3.13	三浦, 木澤
片麻痺下垂足患者のための慣性センサを用いた歩行周期検出システムの評価,	共著	平成26年3月	日本機械学会東北学生会第44回卒業研究発表講演会講演論文集 ,pp.233-234, 2014.3.13	工藤, 木澤
FESサイクリングユニットのポジションが負荷とケイデンスに及ぼす影響	共著	平成26年3月	日本機械学会東北学生会第44回卒業研究発表講演会講演論文集 ,pp.225-226, 2014.3.13	松森, 小林, 巖見, 門脇, 宮脇, 木澤, 島田
一般軽快車のサドル高さが出力パワーに及ぼす影響	共著	平成26年3月	日本機械学会東北学生会第44回卒業研究発表講演会講演論文集 ,pp.221-222, 2014.3.13	小松, 小林, 巖見, 宮脇, 木澤
アタッチメント型FESサイクリングユニットの開発と乗車ポジション評価	共著	平成25年3月	日本機械学会東北学生会第43回卒業研究発表講演会講演論文集 ,pp.115-116, 2013.3	松森, 大友, 小林, 巖見, 宮脇, 木澤, 松永, 島田

ジャイロ・加速度センサを利用した腕動作支援装置の評価	共著	平成24年11月	日本機械学会 技術と社会部門 講演会講演論文集, No.12-69, pp.53-54, 2012.11.24	坂本, 秋元, 宮脇, 木澤, 佐藤
片麻痺患者のための非接触センサを用いた歩行周期検出システム	共著	平成24年 9月	日本機械学会東北支部第48秋季講演会講演論文集, No.2012-2, pp.176-177, 2012.9.22	木澤, 工藤, 巖見, 松永, 島田
機能的電気刺激(FES)を用いた下垂足改善装置の開発	共著	平成24年 9月	日本機械学会東北支部第48秋季講演会講演論文集, No.2012-2, pp.46-47, 2012.9.22	坂口, 巖見, 木澤, 松永, 島田
フライホイール型倒立振子の安定化制御	共著	平成24年 3月	日本機械学会東北学生会第42回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.178-179	工藤 駿, 木澤 悟
制振鋼板における振動減衰特性の評価方法の検討	共著	平成24年 3月	日本機械学会東北学生会第42回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.188-189	布川 和宏, 木澤 悟
非接触センサを用いた歩行遊脚期の検出システム	共著	平成23年 9月	日本機械学会東北支部第47秋季講演会講演論文集, No.2011-2, pp.116-117	木澤 悟, 三浦一成, 巖見武裕, 坂口文治, 松永俊樹, 島田洋一
倒立2輪ロボットの安定化制御	共著	平成23年 3月	日本機械学会東北学生会第41回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.140-141	佐藤 光, 木澤 悟
三軸加速度センサを用いた人間動作の測定	共著	平成22年 9月	日本機械学会東北支部第46秋季講演会講演論文集, No.2010-2, pp.85-86	小西 恭平, 宮脇 和人, 木澤 悟
座位におけるバランス能力評価・訓練装置の開発	共著	平成22年 9月	日本機械学会東北支部第46秋季講演会講演論文集, No.2010-2, pp.179-180	佐々木 譲, 巖見 武裕, 木澤 悟, 宮脇 和人, 松永 俊樹, 島田 洋一
座位におけるバランス保持フィードバック機構のシステム同定	共著	平成22年 9月	日本機械学会東北支部第46秋季講演会講演論文集, No.2010-2, pp.101-102,	荻沢 征宏, 平元 和彦, 巖見武裕, 宮脇 和人, 木澤 悟, 島田 洋一, 松永 俊樹
パワーアシスト装具を用いた対麻痺患者の運動再建に関する研究	共著	平成22年 9月	日本機械学会東北支部第46秋季講演会講演論文集, No.2010-2, pp.183-189,	野口 雄生, 巖見 武裕, 木澤 悟, 宮脇 和人, 松永 俊樹, 島田 洋一
非接触型センサを用いた歩行周期検出システム	共著	平成22年 3月	日本機械学会東北学生会第40回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.210-211	大関 文弥, 木澤 悟 巖見武裕, 松永 俊樹, 島田 洋一
スライディングモード制御を用いた回転型倒立振子の振り上げ安定化制御	共著	平成22年 3月	日本機械学会東北学生会第40回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.200-201	加賀 達也, 木澤 悟
非接触型センサを用いた遊脚期検出システムの開発	共著	平成21年 9月	日本機械学会東北支部第45秋季講演会講演論文集, No.2009-2, pp.141-142	大関 文弥, 木澤 悟 巖見武裕, 松永 俊樹, 島田 洋一
機能的電気刺激を併用した対麻痺者用パワーアシスト装具の開発	共著	平成21年 9月	日本機械学会東北支部第45秋季講演会講演論文集, No.2009-2, pp.139-141	岩淵, 巖見, 木澤, 宮脇, 松永, 島田, 大日方
制振鋼板の振動減衰特性の評価方法	共著	平成21年 3月	日本機械学会東北学生会第39回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.143-144	高橋 洋平, 木澤 悟
加速度センサとジャイロセンサを用いた歩行周期検出	共著	平成20年 11月	日本機械学会ジョイントシンポジウム2008講演論文集, No.08-23, pp.365-367	齊藤, 巖見, 松永, 島田, 木澤, 小林
線形倒立振子モードを用いた動的二足歩行ロボット	共著	平成20年 3月	日本機械学会東北学生会第38回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.35-36	菊地 賢, 木澤 悟
三層積層板の振動減衰特性に及ぼす同一面積における形状の影響	共著	平成19年 3月	日本機械学会東北学生会第37回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.185-186	三浦 直哉, 木澤 悟
アクロボットの振り上げと安定化制御	共著	平成19年 3月	日本機械学会東北学生会第37回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.189-190	大川 泰典, 木澤 悟
エネルギー法を利用した回転型倒立振子の振り上げ制御	共著	平成19年 3月	日本機械学会東北学生会第37回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.191-192	奈良 森紹, 木澤 悟
ナノモーションアクチュエータの機構系と制御系の同時最適設計	共著	平成16年 9月	日本機械学会2004年度年次大会講演論文集(5), No.04-1, pp.327-328	古谷 将人, 長瀬 明夫, 森 英季, 木澤 悟, 大日方 五郎, 渋谷 嗣, 大内一弘
GAによる平板構造物におけるセンサ/アクチュエータの最適配置	共著	平成16年 3月	日本機械学会東北学生会第34回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.157-158	小笠原 悠, 木澤 悟
回転型倒立振子の構造系と制御系の同時最適化設計	共著	平成15年 3月	日本機械学会東北学生会第33回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.81-82	渡辺 洋平, 木澤 悟
磁気ディスク装置のシーク制御のための構造系と制御系の同時最適化設計	共著	平成14年 3月	日本機械学会東北学生会第32回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.111-112	小笠原 悠, 木澤 悟
アクチュエータの制約を考慮した構造系と制御系の同時最適化設計	共著	平成13年 3月	日本機械学会東北学生会第31回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.11-12, 2001.3月	杉淵 望, 木澤 悟
構造系と制御系の同時最適化設計に関する基礎的研究	共著	平成12年 3月	日本機械学会東北学生会第30回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.9-10, 2000.3月	藤原 裕一, 木澤 悟
シャフトの振動減衰に関する研究	共著	平成12年 3月	日本機械学会東北学生会第30回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.7-8, 2000.3月	中河利夫, 堀川裕一郎, 木澤 悟, 遠藤 紘
構造系のパラメトリゼーションと制御系との同時最適化	共著	平成10年 月	日本機械学会講演論文集, No. 981-2, pp.177-178, 1998	木澤 悟, 大日方 五郎
有限要素法に基づく構造系と制御系の同時最適化	共著	平成10年 月	日本機械学会講演論文集, No. 981-2, pp.173-174, 1998	戸嶋 篤史, 木澤 悟, 中山 淳, 大日方 五郎
シャフトの振動減衰のモデル化	共著	平成10年 月	日本機械学会講演論文集, No. 981-2, pp.159-160, 1998	遠藤 紘, 木澤 悟, 布施 毅
シャフト(棒)のダンピング処理の研究	共著	平成10年 月	日本機械学会 D&D Conference, No. 98-8(I), pp.60-63, 1998	遠藤 紘, 木澤 悟, 布施 毅
弾性はり振動制御系の統合化設計(コンタクト形ディスクヘッドの制御系)	共著	平成 8年 月	日本機械学会講演論文集, No. 96-15, pp.470-471, 1996	木澤 悟, 戸嶋 篤史, 久田 仁也, 森 英季, 大日方五郎
構造系と制御系の統合化最適問題	共著	平成 8年 月	日本機械学会講演論文集, No. 96-15, pp.462-463, 1996	大日方五郎, 木澤 悟, 斉藤 耕治
統一的制御系設計法の枠組みに基づく構造・制御系の同時最適化	共著	平成 8年 月	日本機械学会第2回最適化シンポジウム講演論文集, No. 96-7, pp.153-158, 1996	大日方五郎, 鄒 立勇, 木澤 悟
弾性はり振動制御系の統合化設計	共著	平成 8年 月	日本機械学会第2回最適化シンポジウム講演論文集, No. 96-7, pp.147-152, 1996	木澤 悟, 大日方五郎
アクティブサスペンション系の構造と制御の同時最適化	共著	平成 6年 3月	日本機械学会東北学生会第24回卒業研究発表講演会講演論文集, pp.81-82, 1994.3月	萬田 哲也, 岡部 忍, 木澤 悟
バンプ要素の調整を伴うアクティブサスペンション系の最適制御設計	共著	平成 6年 月	日本機械学会講演論文集, No. 940-26(I), pp.359-362, 1994	木澤悟, 大日方五郎
バンプ要素を伴うアクティブサスペンションシステムの設計法	共著	平成 5年 月	日本機械学会講演論文集, No.930-43, pp.226-229, 1993	木澤 悟, 土田雅史, 大日方五郎, 土岐仁

アクティブサスペンションシステムの設計と性能の限界について	共著	平成 4年 月	計測自動制御学会第15回DSTシンポジウム, pp.301-306,1992	木澤 悟, 大日方五郎, 土田雅史
エネルギーに着目したセミアクティブサスペンションシステムの制御	共著	平成 4年 月	日本機械学会講演論文集(A),No.920-55,pp.672-675,1992	吉田政典, 土田雅史, 高山俊彦, 大日方五郎, 木澤 悟
逆LQ設計法を用いたセミアクティブサスペンションシステムの制御	共著	平成 4年 月	日本機械学会講演論文集(C), No.920-17,pp.133-135,1992	大日方五郎, 土岐 仁, 木澤 悟, 藤田豊久
II-7 (解説・総説)				
秋田高専における医療・福祉機器開発の取り組み	共著	平成 25年 11月	日本福祉工学会誌, Vol.15, No2, pp.13-14, 2013	宮脇和人, 宮川豊美, 木澤 悟, 小林義和, 野澤正和
II-8 (特許)				
II-9 (その他)				
III 学内外の主な競争的資金の獲得(採択されたものに限る)(過去7年)				
III-1 競争的資金の名称				
(平成28年度)日本学術振興会 科学研究費補助金(基盤研究(C))(平成28年～平成30年, 研究分担, 機能的電気刺激を組み合わせた下肢ロボットリハビリテーションに関する研究)				
(平成26年度)日本学術振興会 科学研究費補助金(基盤研究(C))(平成26年～平成28年, 研究代表, 上肢運動訓練のための卓上型リハビリ支援ロボットの開発)				
(平成25年度)共同研究(H25.9.1～H26.1.31)秋田県医工連携フュージビリティスタディ委託事業(医療機器開発の支援), 研究代表, 「卓上型上肢運動訓練のためのリハビリ支援ロボットの開発」				
(平成25年度)共同研究 校長裁量 「上肢運動訓練のためのリハビリ支援ロボットの開発」 秋田大学 巖見武裕				
(平成24年度)共同研究 校長裁量 「上肢の機能改善を目的としたリハビリマウスの開発」 秋田大学 巖見武裕				
(平成23年度)共同研究(H23.8.1～H24.7.30, 研究分担, (株)道光産業, 粘弾性樹脂をコア材とする三層積層板の振動減衰特性)				
(平成22年度)日本学術振興会 科学研究費補助金(基盤研究(C))(平成22年～平成24年, 研究代表, 学習に基づく機能的電気刺激のための遊脚期検出システムの開発)				
(平成21年度)共同研究(平成21年3月, 研究分担, 協同油脂(株), 粘弾性樹脂層をコアとする三層積層板の振動特性)				
(平成20年度)共同研究(H20.9.1～H21.1.31) 秋田県医工連携フュージビリティスタディ委託事業, 研究分担, 「機能的電気刺激(FES)による脳卒中片麻痺下垂足歩行治療のための歩行周期検出用新型センサ技術の開発				
(平成21年度)共同研究(平成21年3月, 研究分担, 協同油脂(株), 粘弾性樹脂層をコアとする三層積層板の振動特性)				
(平成19年度)共同研究(平成19年10月, 研究分担, 協同油脂(株), 3次元曲面を持った制振鋼板の振動特性に関する研究)				
(平成18年度)共同研究(平成18年10月, 研究分担, 協同油脂(株), 曲面を持った制振鋼板の振動特性に関する研究)				
(平成15年度)日本学術振興会 科学研究費補助金(若手研究(B))(平成15年～平成16年, 研究代表, 磁気ディスク装置におけるシーク制御のための構造系と制御系の同時最適化設計)				
IV 学会等及び社会における主な活動				
IV-1 所属学会(記載時)				
日本機械学会				
日本福祉工学会				
IV-2 外部団体からの受賞および表彰(過去7年)				
IV-3 外部委員会の委員等(過去3年)				
日本機械学会東北支部商議員(2013)				
日本機械学会東北支部商議員(2014)				
IV-4 その他の該当事項(過去7年)				
V 担当教科(該当年度を含め過去3年)				
V-1 専攻科(該当年度も含め過去3年)(生産:生産システム専攻, 環境:環境システム専攻)と略記				
(平成28年度)創造工学演習(専1), 生産システム工学特別実験(専1), 特別研究(専1生産指導教員(学生1名), 専2生産指導教員(学生2名))				
(平成27年度)創造工学演習(専1), 生産システム工学特別実験(専1), 特別研究(専1生産指導教員(学生2名), 専2生産指導教員(学生1名))				
(平成26年度)創造工学演習(専1), 生産システム工学特別実験(専1), 特別研究(専1生産指導教員(学生1名), 専2生産指導教員(学生2名))				
V-2 本科(該当年度も含め過去3年)(M:機械工学科, E:電気情報工学科, C:物質工学科, B:環境都市工学科)と略記				
(平成28年度)情報処理 I (1M), コンピュータ製図(3M), 工学実験 I (4M), 工学実験 II (5M), 基礎研究 (4M), 卒業研究(5M), ロボット工学(5M), 制御工学 I (5M), 制御工学 II (5M)				
(平成27年度)情報処理 I (1M), コンピュータ製図(3M), 工学実験 I (4M), 工学実験 II (5M), 基礎研究 (4M), 卒業研究(5M), ロボット工学(5M), 制御工学 I (5M), 制御工学 II (5M)				
(平成26年度)情報処理 I (1M), コンピュータ製図(3M), 工学実験(4M), 工学実験(5M), 基礎研究 (4M), 卒業研究(5M), ロボット工学(5M), 制御工学 I (5M), 制御工学 II (5M)				