CORE
Metadata, citation and similar papers at core.ac.uk

東北大学機関リポジトリ
TOUR
Tohoku University Repository

業績目録(内山勝)

著者	東北大学史料館
雑誌名	東北大学定年退職教員業績目録
号	2014-08
発行年	2015-03
URL	http://hdl.handle.net/10097/62852

東北大学定年退職教員業績目録第 2014－08 号

内山　　勝　教授　業績目録

平成 27 年 3 月
東北大学史料館

知的デザイン学講座（知能機械デザイン学分野）

内山　勝

UCHIYAMA Masaru　　教授　　生年月日 1949年9月16日

大学院工学研究科 · 工学部　機械システムデザイン工学専攻　知的デザイン学講座（知能機械デザイン学分野）

出身学校

東京大学・工学部・産業機械工学　　1972年 卒業

出身大学院

東京大学・工学系研究科・産業機械工学　博士課程　　1977年 修了

取得学位

工学博士　東京大学　　1977年

略歴

1977年―1980年　東北大学工学部　助手
1980年―1992年　東北大学工学部　助教授
1982年―1983年　ニューカッスルアポンタイン大学機械工学科　客員研究員
1986年―1987年　カリフォルニア大学サンタバーバラ校機械環境工学科　客員教授
1992年―1997年　東北大学工学部　教授
1997年―現在　東北大学大学院工学研究科　教授
1999年―2002年　文部省宇宙科学研究所　教授宇宙探査工学研究系併任

研究経歴

1972年―1977年　人工の手の運動制御に関する研究に従事
1977年―1980年　非定常流体計測の研究に従事
1980年―1992年　ロボットマニピュレータの機構と制御の研究に従事
1992年―現在　宇宙ロボットの研究に従事
1992年―現在　ロボットの遠隔操作とその応用の研究に従事
2008年―現在　ロボット技術を応用した次世代移動体の研究に従事

所属学会

日本機械学会, 計測自動制御学会, 日本ロボット学会, 精密工学会, 日本航空宇宙学会, 人工知能学会, システム制御情報学会, 日本ロボット工業会, 米国電気電子学会, 米国航空宇宙学会, 自動車技術会, 日本工学教育協会, 日本工学アカデミー

学会活動

日本ロボット学会会誌編集委員会　委員	1983年 ― 1984年
日本ロボット学会　評議員	1983年 ― 1987年
日本 IFToMM 会議　実行委員	1985年 ― 現在
計測自動制御学会会誌編集委員会　委員	1988年 ― 1990年
日本機械学会機械力学部門運営委員会　委員	1988年 ― 1990年
Journal of Robotic Systems, John Wiley & Sons, Inc., New York, USA, Editorial Board　メンバー	1988年 ― 2005年
日本ロボット学会　理事（事業担当）	1989年 ― 1991年
JSME International Journal, 編集委員会　エディター	1991年 ― 1993年
International Journal of Environmentally Conscious Manufacturing　Regional Editor	1992年 ― 1993年
日本航空宇宙学会北部支部　幹事	1992年 ― 1995年
日本ロボット学会　理事 (会誌担当)	1993年 ― 1995年
日本ロボット学会会誌編集委員会　副委員長	1993年 ― 1994年
日本ロボット学会論文査読小委員会　委員長	1993年 ― 1994年
日本機械学会宇宙工学部門運営委員会　委員	1993年 ― 1996年
計測自動制御学会会誌編集委員会　副委員長	1994年 ― 1995年
計測自動制御学会　常務理事	1994年 ― 1996年
日本機械学会東北支部　第 30 期学生会担当幹事	1994年 ― 1995年
日本ロボット学会会誌編集委員会　委員長	1994年 ― 1995年
計測自動制御学会会誌編集委員会　委員長	1995年 ― 1996年
計測自動制御学会　評議員	1996年 ― 1999年

日本機械学会第 74 期ロボティクス · メカトロニクス部門運営委員会　委員	1996年 ー 1997年
日本機械学会ロボティクス · メカトロニクス部門第 2 地区技術委員会　委員長	1996年 ー 1998年
1996 年度（平成 8 年度）日本機械学会賞委員会　委員	1996年 ー 1996年
MULTIBODY SYSTEM DYNAMICS, Kluwer Academic Publishers, The Netherlands, Advisory Board　メンバー	1997年 ー 2001年
日本機械学会ロボティクス · メカトロニクス部門、ロボティクス · メカトロニクス講演会'98 実行委員会　副委員長	1997年 ー 1998年
1997 年度（平成 9 年度）日本機械学会賞委員会　委員	1997年 ー 1997年
計測自動制御学会東北支部　支部長	1998年 ー 2000年
日本機械学会東北支部　表彰担当幹事	1998年 ー 2000年
日本機械学会　評議員	1998年 ー 2000年
日本機械学会表彰部会　委員	1998年 ー 2000年
1999 年度日本ロボット学会、第 4 回実用化技術賞選定委員会　委員	1999年 ー 1999年
日本機械学会第 77 期ロボティクス · メカトロニクス部門　副部門長	1999年 ー 2000年
日本機械学会第 77 期ロボティクス · メカトロニクス部門表彰委員会　委員長	1999年 ー 2000年
日本機械学会　校閲委員	1999年 ー 2001年
計測自動制御学会フェロー選考委員会　副委員長	1999年 ー 1999年
計測自動制御学会東北支部　評議員	2000年 ー 2000年
IASTED Technical Committee on Robotics　Member	2000年 ー 2003年
日本機械学会、第 78 期ロボティクス · メカトロニクス部門　部門長	2000年 ー 2001年
システム制御情報学会　評議員	2000年 ー 2005年
日本機械学会ロボティクス · メカトロニクス部門　第 4 回ロボットグランプリ審査員	2000年 ー 2000年
計測自動制御学会東北支部　評議員	2002年 ー 2003年
日本機械学会　第 81 期（2003 年度）評議員	2003年 ー 2004年
日本機械学会工学教育センター継続教育事業部会　委員	2003年 ー 2005年
計測自動制御学会　評議員	2004年 ー 2006年
日本航空宇宙学会北部支部　支部長	2005年 ー 2006年
日本機械学会第 83 期工学教育センター能力開発支援事業部会　委員	2005年 ー 2006年
日本機械学会　第 83 期（2005 年度）評議員	2005年 ー 2006年
精密工学会東北支部　支部長	2006年 ー 2008年
日本ロボット学会　理事（副会長）	2007年 ー 2009年
日本機械学会賞委員会　4 グループ主査	2007年 ー 2008年
日本ロボット学会／自動車技術会、カー · ロボティクス調査研究委員会　委員	2008年 ー 2010年
日本ロボット学会　監事（監事）	2009年 ー 2011年
日本ロボット学会／自動車技術会、カー · ロボティクス調査研究委員会　副委員長	2010年 ー 2012年
計測自動制御学会　副会長	2012年 ー 2013年
日本ロボット学会／自動車技術会、カー · ロボティクス調査研究委員会　委員長	2012年 ー 2013年
日本ロボット学会／自動車技術会、カー · ロボティクス調査研究委員会　委員	2013年 ー 現在
日本機械学会賞委員会　4 グループ主査	2013年 ー 2014年
公益社団法人日本工学教育協会　教育士（工学 · 技術）審査委員	2014年 ー 2015年

専門分野

ロボティクス, 宇宙ロボティクス, 知覚情報処理 · 知能ロボティクス, 機械力学 · 制御

研究課題

- 宇宙ロボットの遠隔操作に関する研究
- 高速パラレルロボットの機構と制御に関する研究
- ハイブリッドモーションシミュレータ
- 無人航空機のシステムと制御
- カー · ロボティクス

研究キーワード

ロボティクス, 自動制御, スペーステクノロジー

報道

日本ロボット学会協力企画、名物研究者から未来の研究者へのメッセージ、第 1 回、東北大学大学院工学研究科航空宇宙工学専攻、内山勝教授（企画協力　雑誌　ロボコンマガジン、No. 18, pp. 70-73）	2001年10月
リズムはばっちりだロボ（その他　新聞　讀賣新聞）	2005年6月
万博で未来がわかる！ 最新ロボット大研究（出演 · 執筆　テレビ　NHK）	2005年6月
ロボフェスタ２００５、ロボット大集合（その他　テレビ　NHK）	2005年9月

インパクト動作ヒューマノイドロボット HRP-2（資料提供　その他　小学館グループ）	2005年10月
トントン拍子で人気者、愛知万博子どものアンケート第 1 位、東北大開発太鼓打ちロボ、来月東京国際展にも出品（その他　新聞　河北新報）	2005年10月
「まるで人の腕」…来場者感嘆（その他　新聞　日刊工業新聞）	2005年12月
研究室［国公立大］WATCHING, 第 7 回、東北大学大学院工学研究科航空宇宙工学専攻スペーステクノロジー講座、内山 · 近野研究室（企画協力　新聞　YOZEMI JOURNAL）	2005年12月
太鼓ロボ（東北大大学院）（企画協力　新聞　河北新報）	2006年1月

学外の社会活動

福島市市民大学講座教養コース、『宇宙開発と人類の未来』、第 7 回目（講演会 · セミナー）	1994年7月　— 1994年7月
久留米大学附設高等学校進路講座（小中高との連携）	2005年11月 — 2005年11月
平成 19 年度高大連携事業に係る地域開催公開講座、仙南高校サマーカレッジ（小中高との連携）	2007年8月　— 2007年8月
Tohoku University Summer Program 2007 (TUSP2007)（公開講座）	2007年8月　— 2007年8月
(財) 省エネルギーセンター東北支部、平成 20 年度第 31 回「エネルギー管理研修」（講演会 · セミナー）	2008年12月 — 2008年12月

外部機関における活動

フランスモンペリエ II 大学 国家学位論文審査委員	1990年02月 — 1990年02月
基盤技術研究促進センター技術評価委員会 専門委員	1990年04月 — 1993年03月
宇宙開発事業団 客員開発部員	1990年04月 — 1994年03月
航空宇宙技術研究所 客員研究官	1991年04月 — 1993年03月
工業技術院機械技術研究所 研究員（非常勤）	1992年07月 — 1992年09月
国際ロボット · エフ · エー技術センター、テレロボティクス研究開発委員会 委員	1995年02月 — 1995年12月
学術審議会 専門委員	1996年01月 — 1998年01月
福島県ハイテクプラザ 客員研究員	1996年03月 — 1996年03月
（フレキシブルロボット）地域研究共同体（通称、熊本コンソーシアム）、工程適応型フレキシブルロボット技術に関する研究開発 アドバイザー	1997年09月 — 2000年03月
熊本地域コンソーシアム総合技術委員会 委員	1997年11月 — 2000年03月
文部省宇宙科学研究所 教授宇宙探査工学研究系併任	1999年04月 — 2002年03月
日本学術振興会科学研究費委員会 専門委員	2000年01月 — 2000年12月
理化学研究所、フロンティア研究システム、バイオ · ミメティックコントロール研究センター 客員研究員（非常勤）	2002年06月 — 2008年09月
科学研究費委員会 専門委員	2003年01月 — 2003年09月
NEDO 技術委員	2004年04月 — 2008年03月
三豊科学技術振興協会 顧問及び審査員	2004年04月 — 現在
大学評価 · 学位授与機構学位審査会、工学 · 芸術工学専門委員会 専門委員	2005年04月 — 2010年03月
財団法人日本宇宙フォーラム、宇宙環境利用に関する公募地上研究、平成 18 年度最終評価パネル パネル委員	2006年07月 — 2007年03月
財団法人日本宇宙フォーラム、宇宙環境利用に関する公募地上研究、平成 19 年度最終評価パネルおよび推進委員会 専門委員	2007年07月 — 2008年03月
独立行政法人産業技術総合研究所、研究ユニット評価委員会（知能システム研究部門） 委員	2007年11月 — 2011年03月
科学技術連携施策群ロボット分野「分散コンポーネント型ロボットシミュレータ」研究運営委員会、産業技術総合研究所（研究代表者：比留川博久） 委員	2007年12月 — 2007年12月
財団法人日本宇宙フォーラム、公募地上研究推進委員会 宇宙利用技術分野専門委員	2008年07月 — 2009年03月
独立行政法人日本学術振興会 特別研究員等審査会専門委員及び国際事業委員会書面審査員	2008年08月 — 2010年07月
独立行政法人新エネルギー · 産業技術総合開発機構 NEDO 技術委員	2009年05月 — 2011年03月
独立行政法人日本学術振興会、科学研究費委員会 専門委員	2011年12月 — 2012年11月
独立行政法人日本学術振興会、特別研究員等審査会 委員	2014年07月 — 現在

学内活動

機械系長	2002年4月　— 2004年3月
情報広報室長	2004年4月　— 2007年3月
総務企画室副室長	2006年4月　— 2008年3月
副研究科長	2008年4月　— 2009年3月
研究科長	2009年4月　— 2012年3月
総長補佐	2010年7月　— 2012年3月

未来科学技術共同研究センター長　2011年4月　ー2013年3月

学位授与数

博士	33人
修士	130人
学士	111人
法務博士（専門職）	0人
修士（専門職）	0人
短期大学士	0人
準学士	0人
専門士	0人
論文博士	5人

担当授業科目

(全学教育)	
基礎ゼミ	2007年ー2009年
(学部教育)	
数学物理学演習	1993年ー1994年
宇宙工学 A	1994年ー1997年
宇宙工学	1998年ー2010年
制御工学Ⅱ	2000年ー2005年
航空宇宙入門	2005年ー2011年
制御工学Ⅰ	2005年ー2014年
機械システムデザイン入門	2010年ー2015年
(大学院教育)	
宇宙機システム学特論	1995年ー1999年
宇宙ロボティクス	1995年ー2014年
航空宇宙制御学特論	2000年ー2003年
スペーステクノロジー特論	2003年ー2010年
知的デザイン学特論	2010年ー2015年
(他大学)	
八戸工業高等専門学校（メカトロニクスⅡ）	2004年ー2005年
八戸工業高等専門学校（ロボット工学）	2005年ー2008年

国際会議　発表・講演

Adaptive Load Sharing for Hybrid Controlled Two Cooperative Manipulators[1991 IEEE International Conference on Robotics and Automation]
(1991年4月9日 -- 1991年4月11日，アメリカ合衆国，Sacramento) 口頭（招待· 特別）

Robust Holding Control of Two Cooperating Robot Manipulators[1991 American Control Conference]
(1991年6月26日 -- 1991年6月28日，アメリカ合衆国，Boston) 口頭（招待· 特別）

Quadratic programming for dextrous dual-arm manipulation[The IMACS/SICE International Symposium on Robotics, Mechatronics and Manufacturing Systems]
(1992年9月16日 -- 1992年9月20日，日本国，Kobe) 口頭（招待· 特別）

Design and control of a very fast 6-dof parallel robot[The IMACS/SICE International Symposium on Robotics, Mechatronics and Manufacturing Systems]
(1992年9月16日 -- 1992年9月20日，日本国，Kobe) 口頭（招待· 特別）

A New Design of a Very Fast 6-DOF Parallel Robot[23rd International Symposium on Industrial Robots]
(1992年10月6日 -- 1992年10月9日，スペイン，BARCELONA) 口頭（招待· 特別）

Simulation of Quadratic Programming for Dexterous Dual-Arm Manipulation[1993 IEEE/Nagoya University WWW on Multiple/Distributed Robotic System]
(1993年7月30日 -- 1993年7月31日，日本国，Nagoya) 口頭（招待· 特別）

Design and Control of Non-Conventional Mechanical Manipulators for Future Robots[I INTERNATIONAL CONFERENCE ON MECHATRONICS]
(1994年1月26日 -- 1994年1月28日，メキシコ，Mexico City) 口頭（招待· 特別）

EXPERIMENT ON DYNAMIC CONTROL OF A HEXA-TYPE PARALLEL ROBOT[The First World Automation Congress]
(1994年8月14日 -- 1994年8月17日，アメリカ合衆国，Maui) 口頭（招待· 特別）

Optimum Internal Force Control for Two Cooperative Robots to Carry an Object[The First World Automation Congress]
(1994年8月14日 -- 1994年8月17日，アメリカ合衆国，Maui) 口頭（招待· 特別）

Analysis and Design of Position/Orientation Decoupled Parallel Manipulators[The Tenth CISM-IFToMM Symposium on Theory and Practice of Robots and Manipulators]
(1994年9月12日 -- 1994年9月15日，ポーランド，Gdansk) 口頭（招待· 特別）

Multi-Arm Robot Systems A Survey [1997 IEEE International Conference on Robotics and Automation,Tutorial Su A 4, Modeling and Control of Multi-Arm Robot Systems]
（1997年4月20日 -- 1997年4月25日，アメリカ合衆国，Albuquerque）口頭（招待・特別）
Multirobots and Cooperative Systems [IEEE International Workshop on Control Problems in Robotics and Automation: Future Directions]
（1997年12月9日 -- 1997年12月9日，アメリカ合衆国，San Diego）口頭（招待・特別）
A Very Fast 6-DOF Parallel Robot HEXA [Parallel Mechanism Workshop]
（1998年6月12日 -- 1998年6月12日，韓国，Seoul）口頭（招待・特別）
A New Class of Hybrid Motion Simulation Using a Very Fast Parallel Robot [10th International Symposium of Robotics Research]
（2001年11月9日 -- 2001年11月12日，オーストラリア，Lorne，Victoria）口頭（招待・特別）
Design of a Compact 6-DOF Haptic Device to Use Parallel Mechanisms [International Symposium on Robotics Research 2005]
（2005年10月12日 -- 2005年10月15日，アメリカ合衆国，San Francisco）口頭（招待・特別）
A Bridge Between Physical World and Data World [International Symposium on Advanced Robotics and Machine Intelligence]
（2006年10月9日 -- 2006年10月10日，中国，北京）口頭（招待・特別）
Uchiyama-Konno Laboratory, Dept. of Aerospace Engineering, Tohoku University [LIRMM, Montpellier, France]
（2008年3月14日 -- 2008年3月14日，フランス，Montpellier）口頭（招待・特別）

国内会議　発表・講演

最近のロボット工学の話題と将来展望 [通研講演会、第 8 回ニューロパラダイムコンピューティング（NPC）研究会、特別講演会]
（1997年3月21日 -- 1997年3月21日，仙台）口頭（招待・特別）
人間の技量とロボットの技量 [第 15 回日本ロボット学会学術講演会，オーガナイズドセッション「技量の力学的理解」，キーノートスピーチ]
（1997年9月12日 -- 1997年9月14日，東京）口頭（基調）
新しいロボットの機構と制御 [CALPURNIA 倶楽部第 14 回技術交流会，技術講演会]
（1997年11月6日 -- 1997年11月6日，北上）口頭（招待・特別）
人間の技量解析とロボットの統合運動制御システム [重点領域研究知能ロボット公開シンポジウム]
（1998年9月21日 -- 1998年9月21日，札幌）口頭（招待・特別）
東北大学宇宙機システム学講座におけるロボティクス研究 [京都大学大学院工学研究科航空宇宙工学専攻]
（1998年10月26日 -- 1998年10月26日，京都）口頭（招待・特別）
東北大学宇宙機システム学講座におけるロボティクス研究 [鹿児島大学工学部機械工学科]
（1998年11月24日 -- 1998年11月24日，鹿児島）口頭（招待・特別）
パラレルメカニズムのロボティクス・メカトロニクスへの応用 [三菱電機（株）名古屋製作所]
（2000年2月23日 -- 2000年2月23日，名古屋）口頭（招待・特別）
ロボメカ応用の数値・機械ハイブリッドシミュレーション [日本機械学会 2000 年度年次大会、基調講演]
（2000年8月3日 -- 2000年8月3日，名古屋）口頭（基調）
宇宙ロボットの技術的課題 [豊田工業大学ハイテク・リサーチ・センター、宇宙ロボティクス研究センター、第 1 回宇宙ロボットおよび宇宙用要素技術に関するシンポジウム]
（2000年11月10日 -- 2000年11月10日，名古屋）口頭（招待・特別）
ハイブリッドシミュレーションによる宇宙ロボット研究 [理研 BMC フォーラム、理化学研究所バイオ・ミメティックコントロール研究センター]
（2001年3月2日 -- 2001年3月2日，名古屋）口頭（招待・特別）
パラレルメカニズムの基礎と応用 [豊田工機（株）]
（2001年12月14日 -- 2001年12月14日，刈谷）口頭（招待・特別）
東北大学宇宙機械学分野における最近のロボット研究 [理研 BMC フォーラム、理化学研究所バイオ・ミメティックコントロール研究センター]
（2002年3月1日 -- 2002年3月1日，名古屋）口頭（招待・特別）
宇宙ロボットとヒューマノイド [日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門 HFM（ヒューマンフレンドリーメカトロニクス）研究会]
（2002年8月8日 -- 2002年8月8日，福岡）口頭（招待・特別）
東北大学における宇宙ロボットとヒューマノイドの研究 [熊本大学数理情報システム工学科]
（2002年8月9日 -- 2002年8月9日，熊本）口頭（招待・特別）
ロボティクス・メカトロニクスから見た機械工学の新展開 [日立ハイテクノロジーズ、ナノテクノロジー製品事業本部]
（2006年5月31日 -- 2006年5月31日，ひたちなか）口頭（招待・特別）
物理世界とデータ世界の間に架ける橋 [計測自動制御学会東北支部特別講演会（第 234 回研究集会）]
（2007年1月22日 -- 2007年1月22日，仙台）口頭（招待・特別）

ロボティクスが拓く新しい機械の世界—サイバー空間を活用する機械—[第 3 回思考展開フォーラム in ホワイトカンバス洛西、最先端のロボット技術、大日本スクリーン製造株式会社]
(2007年1月31日 -- 2007年1月31日，京都）口頭（招待· 特別）
ロボット：未来を拓く新しい機械のパラダイム [第 23 回産学官交流のつどい、福島県電子機械工業会、福島県中小企業団体中央会]
(2007年7月6日 -- 2007年7月6日，福島）口頭（招待· 特別）
RT（ロボットテクノロジー）が拓く新しいモビリティ [とうほく自動車関連技術展示商談会、プレゼンテーションコーナー、刈谷市産業振興センター]
(2007年9月4日 -- 2007年9月4日，刈谷）口頭（招待· 特別）
高速パラレルロボットの機構と制御 [日本大学大学院工学研究科特別講義]
(2007年10月3日 -- 2007年10月3日，郡山）口頭（招待· 特別）
ヒューマノイドロボットの研究ー太鼓を叩くロボットー[第 8 回思考展開フォーラム、最先端のロボット技術 ～ 体感！ ロボットに見る未来 ～ 、大日本スクリーン製造株式会社、本社]
(2007年11月21日 -- 2007年11月21日，京都）口頭（招待· 特別）
ロボット工学の現状と将来展望 [東北大学機械系同窓会平成 19 年度通常総会]
(2008年5月17日 -- 2008年5月17日，仙台）口頭（招待· 特別）
ロボット技術の現状と将来展望 [自動車技術会春季大会「人と共存するクルマとロボット」フォーラム]
(2008年5月21日 -- 2008年5月21日，横浜）口頭（基調）
ロボティック学術技術の現状と将来展望 [日本ロボット学会北海道ロボット技術研究専門委員会（HRT 研究会)、第一回設立記念技術講演会]
(2008年6月27日 -- 2008年6月27日，札幌）口頭（招待· 特別）
宇宙ロボット [宇宙工学講座「宇宙工学入門 in 東北大学」、日本機械学会宇宙工学部門企画]
(2008年10月17日 -- 2008年10月17日）口頭（招待· 特別）
心が動く　人とロボットの未来 [瀬名秀明と東北大学機械系が贈る特別シンポジウム、「FLY TO THE FUTURE 100 年先の未来をつくろう！」]
(2009年1月24日 -- 2009年1月24日）口頭（招待· 特別）

国際会議　主催・運営

The International Conference on Advanced Mechatronics
(1989年5月21日 -- 1989年5月24日，日本国，Tokyo）［運営］座長
The International Symposium on Advanced Computers for Dynamics and Design ’89
(1989年9月6日 -- 1989年9月8日，日本国，Tsuchiura）［運営］組織委員会委員、座長
The 20th International Symposium on Industrial Robots
(1989年10月4日 -- 1989年10月6日，日本国，Tokyo）［運営］座長
IEEE International Workshop on Intelligent Robots and Systems
(1990年7月5日 -- 1990年7月6日，日本国，Tsuchiura）［運営］座長
International Workshop on Dual Arm Intelligent Robotics in Space
(1990年10月31日 -- 1990年10月31日，日本国，Sendai）［主催］組織、参加、講演、座長
1991 IEEE International Conference on Robotics and Automation
(1991年4月7日 -- 1991年4月12日，アメリカ合衆国，Sacramento）［運営］座長
Fifth International Conference on Advanced Robotics
(1991年6月19日 -- 1991年6月22日，イタリア，Pisa）［運営］座長
IEEE/RSJ International Workshop on Intelligent Robots and Systems ’91
(1991年11月2日 -- 1991年11月5日，日本国，Osaka）［運営］Workshop Technical Program Committee メンバー、座長
The First International Conference on Motion and Vibration Control
(1992年9月7日 -- 1992年9月11日，日本国，Yokohama）［運営］組織委員会委員
The IMACS/SICE International Symposium on Robotics, Mechatronics and Manufacturing Systems ’92 Kobe
(1992年9月16日 -- 1992年9月20日，日本国，Kobe）［運営］座長
Second International Symposium on Measurement and Control in Robotics
(1992年11月15日 -- 1992年11月19日，日本国，Tsukuba）［運営］セッションオーガナイザー
93 International Conference on Advanced Robotics
(1993年11月1日 -- 1993年11月2日，日本国，Tokyo）［運営］座長
2nd IEEE International Workshop on Robot and Human Communication
(1993年11月3日 -- 1993年11月5日，日本国，Tokyo）［運営］座長
The Second International Conference on Motion and Vibration Control
(1994年8月30日 -- 1994年9月3日，日本国，Yokohama）［運営］組織委員会委員
Fifth International Conference on Adaptive Structures
(1994年12月5日 -- 1994年12月7日，日本国，Sendai）［主催］会議組織委員会委員長
1995 IEEE International Conference on Robotics and Automation
(1995年5月21日 -- 1995年5月27日，日本国，Nagoya）［運営］運営· 実行委員会委員、プログラム委員会委員

1995 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
（1995年8月5日 -- 1995年8月9日，アメリカ合衆国，Pittsburgh）［運営］プログラム委員会委員
International Symposium on Microsystems, Intelligent Materials and Robots
（1995年9月27日 -- 1995年9月29日，日本国，Sendai）［主催］組織委員会委員長
日本機械学会第３回運動と振動の制御国際会議 (3rd MOVIC)
（1996年9月1日 -- 1996年9月6日，日本国，千葉）［運営］プログラム委員
Second ECPD International Conference on Advanced Robotics, Intelligent Automation and Active Systems
（1996年9月26日 -- 1996年9月28日，オーストリア，Vienna）［運営］International Steering Committee Member
U.S.-Japan Graduate Student Forum in Robotics
（1996年11月8日 -- 1996年11月8日，日本国，Osaka）［運営］Program Committee Member
The 35th IEEE Conference on Decision and Control
（1996年12月11日 -- 1996年12月13日，日本国，Kobe）［運営］Program Committee Member
6th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication
（1997年9月29日 -- 1997年10月1日，日本国，Sendai）［主催］Local Arrangement Chairperson
The Eighth International Symposium of Robotics Research
（1997年10月4日 -- 1997年10月7日，日本国，Hayama）［運営］Local Organizing Committee メンバー
1998 IEEE International Conference on Robotics and Automation
（1998年5月16日 -- 1998年5月21日，ベルギー，Leuven）［運営］Program Committee Member
CIMTEC '98 - World Ceramics Congress & Forum on New Materials
（1998年6月14日 -- 1998年6月19日，イタリア，Florence）［運営］International Advisory Committee メンバー
The 3rd International Conference on Advanced Mechatronics (ICAM '98)
（1998年8月3日 -- 1998年8月6日，日本国，Okayama）［運営］Steering Committee メンバー
The Fourth International Conference on Motion and Vibration Control
（1998年8月25日 -- 1998年8月28日，スイス，Zurich）［運営］Program Committee Member
Fifth International Conference on Mechatronic and Machine Vision in Practice (M2VIP'98)
（1998年9月10日 -- 1998年9月12日，中国，Nanjing）［運営］International Programme Committee メンバー
国際計測連合第 15 回世界大会 (IMEKO-XV)
（1999年6月13日 -- 1999年6月18日，日本国，大阪）［運営］組織委員会委員（組織委員）
1999 IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics, SMC'99
（1999年10月12日 -- 1999年10月15日，日本国，Tokyo）［運営］組織委員会（Local Organizing Committee）委員
99 International Conference on Advanced Robotics (ICAR)
（1999年10月25日 -- 1999年10月29日，日本国，Tokyo）［運営］実行委員会委員、Program Committee Member
Symposium on Advanced Space Telerobots, International Symposium on Research and Education in the 21st Century
（2000年8月18日 -- 2000年8月18日，日本国，Sendai）［主催］主催者
Year 2000 Parallel Kinematic Machines International Conference (2000-PKM-IC), Second European-American PKM Forum
（2000年9月13日 -- 2000年9月15日，アメリカ合衆国，Ann Arbor）［主催］Conference Program Chair (Asia and Australia)
2001 IEEE International Conference on Robotics and Automation
（2001年5月21日 -- 2001年5月26日，韓国，Seoul）［運営］Program Committee Member, Session Chair
2002 Japan-USA Symposium on Flexible Automation
（2002年7月15日 -- 2002年7月17日，日本国，Hiroshima）［運営］Program Committee Member
IASTED International Conference on Robotics and Applications (RA-2003)
（2003年6月25日 -- 2003年6月27日，オーストリア，Salzburg）［運営］International Program Committee (IPC) メンバー
SICE Annual Conference 2003
（2003年8月4日 -- 2003年8月6日，日本国，Fukui）［運営］International Program Committee (SICE2003-IPC) 委員
SICE Annual Conference 2004
（2004年8月4日 -- 2004年8月6日，日本国，Hokkaido Institute of Technology, Sapporo）［運営］国際プログラム委員会委員
The 10th IASTED International Conference on Robotics and Applications
（2004年8月23日 -- 2004年8月25日，アメリカ合衆国，Honolulu, Hawaii）［運営］International Program Committee メンバー
2004 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
（2004年9月28日 -- 2004年10月2日，日本国，Sendai）［運営］Organizing Committee メンバー

The 4th International Conference on Advanced Mechatronics
(2004年10月3日 -- 2004年10月5日，日本国，Asahikawa) ［運営］International Program Committee メンバー
12th International Conference on Advanced Robotics
(2005年7月17日 -- 2005年7月20日，アメリカ合衆国，Seattle，Washington) ［運営］Program Committeeメンバー
IASTED International Conference on Robotics and Applications
(2005年10月31日 -- 2005年11月2日，アメリカ合衆国，Cambridge) ［運営］International Program Committee メンバー
International Conference on Robotics and Automation
(2006年5月15日 -- 2006年5月19日，アメリカ合衆国，Orlando) ［運営］Program Committee Member，Session Chair
IASTED International Conference on Robotics and Applications
(2006年8月14日 -- 2006年8月16日，アメリカ合衆国，Honolulu) ［運営］International Program Committeeメンバー
ICINCO 2007, 4th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
(2007年5月9日 -- 2007年5月12日，フランス，Angers) ［運営］Program Committeeメンバー
2007 International Conference on Advanced Robotics (ICAR 2007)
(2007年8月21日 -- 2007年8月24日，韓国，Jeju Island) ［運営］Program Committeeメンバー
IASTED International Conference on Robotics and Applications
(2007年8月29日 -- 2007年8月31日，ドイツ，Wuerzburg) ［運営］International Program Committee メンバー
2007 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (2007 IROS)
(2007年10月29日 -- 2007年11月2日，アメリカ合衆国，San Diego) ［運営］Associate Editor (Program Committee Member)
ICINCO 2008, 5th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
(2008年5月11日 -- 2008年5月15日，ポルトガル，Funchal，Madeira) ［運営］Program Committeeメンバー
CIMTEC 2008, 3rd International Conference on Smart Materials, Structures and Systems, Symposium C, Emboding Intelligence in Structures and Integrated Systems
(2008年6月8日 -- 2008年6月13日，イタリア，Acireale，Sicily) ［運営］International Advisory Boardメンバー
RoManSy 2008, 17th CISM-IFToMM Symposium on Robot Design, Dynamics, and Control
(2008年7月5日 -- 2008年7月9日，日本国，Tokyo) ［運営］Program Committeeメンバー
2nd International Workshop on Parallel Mechanisms
(2008年9月21日 -- 2008年9月22日，フランス，Montpellier) ［運営］Scientific Comitteeメンバー
IEEE/RSJ 2008 International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2008)
(2008年9月22日 -- 2008年9月26日，フランス，Nice) ［運営］Associate Editor (Program Committee Member)
Eighth International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics, ICINCO 2011
(2011年7月28日 -- 2011年7月31日，オランダ，Noordwijkerhout) ［運営］Program Committeeメンバー

国内会議　主催・運営

ロボティクス・メカトロニクス講演会'98
(1998年6月26日 -- 1998年6月28日，仙台) ［主催］実行委員会副委員長
ロボティクス・メカトロニクス講演会 2001
(2001年6月8日 -- 2001年6月10日，高松) ［運営］実行委員会委員
第 19 回日本ロボット学会学術講演会
(2001年9月18日 -- 2001年9月20日，東京) ［運営］実行委員会委員（アドバイザリ委員）
計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演会
(2001年12月20日 -- 2001年12月22日，名古屋) ［運営］プログラム委員会委員
第 5 回制御部門大会
(2005年5月25日 -- 2005年5月27日，仙台) ［運営］アドバイザリ
日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2007
(2007年5月10日 -- 2007年5月12日，秋田) ［運営］顧問委員会委員長

学術受賞

計測自動制御学会論文賞 [計測自動制御学会]	1980年
日本機械学会賞論文賞 [日本機械学会]	1981年
日本ロボット学会論文賞 [日本ロボット学会]	1988年
日本ロボット学会論文賞 [日本ロボット学会]	1990年

油空圧機器技術振興財団学術論文顕彰　1993年
[油空圧機器技術振興財団]

日本ロボット学会技術賞　1995年
[日本ロボット学会]

ASIA-PACIFIC VIBRATION CONFERENCE '97 Best Poster Award　1997年
[ASIA-PACIFIC VIBRATION CONFERENCE '97]

1998 年度日本機械学会賞（論文）　1999年
[日本機械学会]

日本機械学会フェロー　2001年
[日本機械学会]

2000 年度日本機械学会賞（論文）　2001年
[日本機械学会]

ロボティクス · メカトロニクス部門功績賞　2002年
[日本機械学会]

2002 年度計測自動制御学会技術賞　2002年
[計測自動制御学会]

ファナック FA ロボット財団論文賞　2003年
[ファナック FA ロボット財団]

2005 年度計測自動制御学会著述賞　2005年
[計測自動制御学会]

SI2005 ベストセッション講演賞　2005年
[第 6 回（社）計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会]

計測自動制御学会フェロー　2006年
[計測自動制御学会]

SI2006 優秀講演賞　2006年
[第 7 回（社）計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会]

日本機械学会創立 110 周年記念会員功労者　2007年
[日本機械学会]

Award for Excellence in Physical Sciences & Mathematics　2009年
[Association of American Publishers]

精密工学会創立 75 周年記念功労賞　2009年
[精密工学会]

日本ロボット学会フェロー　2010年
[日本ロボット学会]

ICROS Best Application Paper Award Finalist　2010年
[Institute of Control, Robotics and Systems]

SII2010 Best Paper Award Finalist　2010年
[SICE Sistem Integration Division]

SI2010 優秀講演賞　2010年
[第 11 回 SICE システムインテグレーション部門講演会]

IEEE Fellow　2011年
[IEEE]

SI2011 優秀講演賞　2011年
[第 12 回 SICE システムインテグレーション部門講演会]

日本ロボット学会設立特別功労賞　2012年
[日本ロボット学会]

"Best Demo" Award Finalist　2014年
[IEEE Haptics Symposium]

IEEE Life Fellow　2015年
[IEEE]

特許

(登録済)

PARALLEL ROBOT
1994 年 8 月 2 日出願（0,000,000）　1994 年 8 月 2 日登録（No. 5,333,514）
ROBOT PARALLELE A BRAS ARTICULES
1995 年 1 月 20 日出願（0 000 000）　1995 年 1 月 20 日登録（No. 2 690 372）
超音波流量計
1989 年 12 月 26 日出願（特願平 1-339469）　1991 年 8 月 29 日公開（特開平 3-197821）　1998 年 3 月 13 日登録（第 2758679 号）
超音波流量計
1989 年 12 月 26 日出願（特願平 1-339470）　1991 年 8 月 29 日公開（特開平 3-197822）　1998 年 3 月 13 日登録（第 2758680 号）
パラレルロボット
1992 年 4 月 24 日出願（特願平 4-106568）　1994 年 9 月 27 日公開（特開平 6-270077）　2000 年 3 月 31 日登録（特許第 3050992 号）
可変剛性を有する関節機構
2007 年 8 月 2 日出願（特願 2007-201464）　2009 年 2 月 19 日公開（特開 2009-34774）　2012 年 8 月 17 日登録（特許第 5062675 号）
干渉駆動 3 自由度関節機構
2008 年 10 月 29 日出願（特願 2008-278007）　2010 年 5 月 13 日公開（特開 2010-105094）　2012 年 12 月 21 日登録（特許第 5158710 号）

科学研究費補助金獲得実績（文科省・学振）

一般研究 (C)　1982年4月 ― 1983年3月
[管路動特性を考慮した瞬時流量の計算機計測に関する研究]

特定研究 (2)（公募研究）　1983年4月 ― 1984年3月
[高速ビーム走査による燃焼室内流動パターンのレーザ計測]

総合研究 (B)　1983年4月 ― 1984年3月
[ロボットの機構と制御に関する研究の体系化]

総合研究 (A)　1984年4月 ― 1986年3月
[ロボットの機構と制御に関する研究]

奨励研究 (A)　1985年4月 ― 1986年3月
[柔構造ロボットアームの高速高精度制御に関する研究]

一般研究 (C)　1985年4月 ― 1987年3月
[管路モデルの自動生成による変動流量の動的計測]

一般研究 (C)　1986年4月 ― 1988年3月
[ロボットの動的力制御に関する研究]

一般研究 (C)　1987年4月 ― 1989年3月
[自律位置情報を用いる柔構造ロボットアームの制御]

試験研究 (2)　1987年4月 ― 1990年3月
[モデルベースト知能流量計の開発]

一般研究 (C)　1988年4月 ― 1990年3月
[両手ロボットの協調制御に関する研究]

国際学術研究（共同研究）　1990年4月 ― 1991年3月
[宇宙用双腕ロボットの研究]

試験研究 (B)(1)　1990年4月 ― 1992年3月
[原子炉解体用ウォータージェットロボットの運動制御システムの試作研究]

一般研究 (B)　1991年4月 ― 1994年3月
[自律空間情報に基づくロボットマニピュレータの構成と制御]

特別推進研究　1991年4月 ― 1995年3月
[フォトファブリケーションによるマイクロアクチュエータ]

特別研究員奨励費 外国人特別研究員　1992年4月 ― 1993年3月
[双腕ロボットのロバストハイブリッド制御]

特別研究員奨励費（外国人特別研究員）　1992年4月 ― 1993年3月
[共通対称物を通して相互作用する複数弾性マニピュレータシステム]

総合研究 (B)　1993年4月 ― 1994年3月
[ロボットの知能と自律性に関する総合的研究]

総合研究 (A)　1994年4月 ― 1995年3月
[実時間トラッキングビジョンによる環境理解と知的行動に関する研究]

総合研究 (B)　1994年4月 ― 1995年3月
[感覚と行動の統合による機械知能の発現機構の研究]

国際学術研究（共同研究）　1994年4月 ― 1996年3月
[高技能高速パラレルロボットの研究]

重点領域研究 (1)（計画研究）　1995年4月 ― 1998年3月
[技量の力学的理解に関する研究]

一般研究 (A)　1995年4月 ― 1998年3月
[分布したアクチュエータで柔らかく動くマイクロ運動システム]

一般研究 (B)　1995年4月 ― 1998年3月
[フレキシブル双腕ロボットの協調制御に関する研究]

重点領域研究 (1)（計画研究）　1995年4月 ― 1999年3月
[感覚と行動の統合による機械知能の発現機構の研究]

基盤研究 (A)　1996年4月 ― 1999年3月
[6 自由度超高速パラレルロボットの試作研究]

国際学術研究（共同研究）　1997年4月 ― 1999年3月
[先端宇宙テレロボット技術の統合に関する研究]

(挑戦的) 萌芽研究　1997年4月 ― 1999年3月
[ソフトロボットによる協調的な物体操作]

特別研究員奨励費（外国人特別研究員）　1997年4月 ― 1999年3月
[パラレルマニピュレータのキャリブレーション]

基盤研究 (B)　1997年4月 ― 2000年3月
[光ファイバーを用いた宇宙用太陽集光加熱微小重力材料実験炉の開発]

基盤研究 (B)　1997年4月 ― 2000年3月
[パラレルマニピュレータを装着した自律走行除草ロボットの試作研究]

基盤研究 (B)　1998年4月 ― 2001年3月
[超高速無重力シミュレータを用いた宇宙テレロボティクスの研究]

基盤研究 (B)　1999年4月 ― 2002年3月
[小型汎用高性能 6 自由度ハプティックインタフェースの開発]

基盤研究 (C)　2001年4月 ― 2002年3月
[ロボット身体スキルのシステム統合と制御に関する研究]

基盤研究 (C)　2001年4月 ― 2004年3月
[過負荷防止機構を有する高指向性力覚センサはりの研究]

(挑戦的) 萌芽研究　2003年4月 ― 2006年3月
[脳の力学シミュレータの構築と手術時の力覚 · 触覚呈示システムの開発]

基盤研究 (A)　2004年4月 ― 2008年3月
[ハイブリッドシミュレーションによる双腕ロボットの次世代遠隔操作技術の獲得]

(挑戦的) 萌芽研究　2005年4月 ― 2007年3月
[人間のダイナミック動作の力学的解明とヒューマノイドロボット作業への応用]

基盤研究 (B)　2006年4月 ― 2008年3月
[ヒューマノイドロボットのインパクトダイナミクス]

基盤研究 (C)　2006年4月 ― 2008年3月
[高剛性と高感度を兼ね備えたマイクロ力覚センシングデバイスの開発]

(挑戦的) 萌芽研究　2007年4月 ― 2009年3月
[脳外科手術試技のための術具イン · ザ · ループシミュレータ]

基盤研究 (C)　2008年4月 ― 2011年3月
[力覚を提示できるマイクロピンセットの試作]

基盤研究 (B)　2009年4月 ― 2012年3月
[衝撃力に対するヒューマノイドロボットの転倒回避制御]

(挑戦的) 萌芽研究　2009年4月 ― 2012年3月
[ポータブルテールシッター VTOL 無人航空機の開発]

(挑戦的) 萌芽研究　2013年4月 ― 2015年3月
[群飛行ロボットによる線状柔軟物の空中マニピュレーション]

その他の競争資金獲得実績

（財）作行会、研究助成金 [自動制御工学]	1979年4月 ― 1982年3月
昭和 57 年度日本学術振興会特定国派遣研究者、イギリス、長期、渡航費 [ロボット工学の研究]	1982年4月 ― 1983年1月
（財）カシオ科学振興財団、昭和 58 年度（第 1 回）研究助成 [ロボットセンサの動的信号処理に関する研究]	1984年1月 ― 1984年1月
（財）服部報公会、工学研究奨励援助金 [多関節ロボットフィンガーの協調制御に関する研究]	1984年10月 ― 1984年10月
日立建機（株）技術研究所、奨学寄付金 [自動制御工学の研究助成金]	1985年4月 ― 1988年3月
（株）京浜気化器、奨学寄付金 [自動制御工学に関する研究]	1986年4月 ― 1988年3月
日本電信電話（株）茨城電気通信研究所、受託研究 [マニピュレータのソフトウェアサーボ技術の研究]	1986年4月 ― 1989年3月
（株）富士通研究所、奨学寄付金 [「センサベースロボット」の研究助成金]	1986年4月 ― 1992年3月
（財）みやぎ産業科学振興基金 [知能機械用アクチュエータの制御特性に関する研究]	1988年4月 ― 1990年3月
日立建機（株）技術研究所、奨学寄付金 [力制御ロボットの研究に対して]	1988年4月 ― 1996年3月
日本電気（株）C＆Cシステム研究所（1990 年度からは、機能エレクトロニクス研究所）、奨学寄付金 [「ロボット技術の研究」に対する助成金]	1988年4月 ― 1998年3月
（株）日立製作所機械研究所、奨学寄付金 [軟質媒体のハンドリングの研究助成金]	1989年4月 ― 1993年3月
日立造船（株）技術本部技術研究所、奨学寄付金 [「双腕協調ロボット」の研究助成金]	1990年4月 ― 1999年3月
日本モトローラ（株）、奨学寄付金 [制御・ソフトウェアの研究助成金]	1990年8月 ― 1990年8月
オーバル機器工業（株）、奨学寄付金 [「モデルベースト手法を用いた流量計の実用化」の研究助成金]	1991年1月 ― 1991年1月
（財）豊田理化学研究所、研究嘱託 [宇宙テレロボティクスの研究]	1992年4月 ― 1994年3月
（財）メカトロニクス技術高度化財団、平成 4 年度（第 5 期）「研究助成」 [3 次元フレキシブルロボットの運動制御に関する研究]	1993年3月 ― 1993年3月
（財）三菱財団、第 24 回（平成 5 年度）三菱財団自然科学研究助成 [フレキシブル双腕ロボットの協調制御に関する研究]	1993年9月 ― 1993年9月
（財）メカトロニクス技術高度化財団、メカトロニクス技術高度化「技術交流助成」（平成 5 年度事業分） [Vibration Controllability of Flexible Manipulators, IEEE International Conference on Robotics and Automation, San Diego, California, U.S.A., 1994/5/8～5/13]	1994年3月 ― 1994年3月
平成 6 年度国際シンポジウム開催経費 [第 5 回国際適応構造物会議]	1994年10月 ― 1994年10月
平成 7 年度 ～ 平成 9 年度宇宙基地利用基礎実験費 [太陽光励起レーザの開発とレーザエネルギー伝送に関する基礎研究]	1995年4月 ― 1998年3月
（財）倉田記念科学技術振興会、平成 7 年度（第 28 回）倉田奨励金 [超高速空間パラレルロボットの力学と制御]	1996年3月 ― 1996年3月
（株）東芝、奨学寄付金 [「群管理ロボット制御の高度化」の研究助成金]	1996年4月 ― 1998年3月
日本学術振興会、平成 8 年度 ～ 平成 12 年度未来開拓学術研究推進事業研究プロジェクト [ソフトマイクロアクチュエータとその制御]	1996年4月 ― 2001年3月

（財）人工知能研究振興財団、平成 8 年度研究助成金 [インテリジェントネットワークテレオペレーションの研究]	1996年12月 ― 1996年12月
三菱電機（株）生産技術センター、奨学寄付金 [知能ロボットによるラインシステムに関する研究助成]	1997年4月 ― 1999年3月
（財）立石科学技術振興財団、第 8 回研究助成 [ソフトテレロボティクスの研究]	1997年5月 ― 1997年5月
(財) 日本宇宙フォーラム、平成 9 年度宇宙環境利用に関する公募地上研究、フェーズ I 研究 [宇宙用ソフトテレロボティクスの研究]	1997年9月 ― 2000年3月
高度化推進特別経費、大学院重点特別経費、研究科特別経費 [高技能双腕宇宙テレロボティクスの研究]	1997年11月 ― 1997年11月
CALPURNIA 倶楽部研究助成 [「ロボット生産技術の振興 · 発展に関する研究」]	1998年6月 ― 1998年6月
（財）立石科学技術振興財団、平成 11 年度助成 [人間型ロボットの遠隔操縦に関する研究]	1999年5月 ― 1999年5月
宇宙開発事業団、平成 11 年度「民間等との共同研究」 [技術試験衛星 VII 型発展的ロボット実験の研究]	1999年7月 ― 1999年12月
財団法人中山隼雄科学技術文化財団平成 11 年度研究助成 [テレコミュニケーターの研究]	2000年4月 ― 2001年3月
新事業創出促進研究開発事業（産学連携枠）、熊本県 [市販のモータに対応する力制御コントローラの研究開発]	2000年4月 ― 2002年3月
戦略的創造研究推進事業 [脳型情報処理システムのための視覚情報処理プロセッサの開発]	2000年4月 ― 2003年3月
（財）製造科学技術センター、人間協調 · 共存型ロボットシステム [脚腕協調両手作業基礎理論の開発]	2000年4月 ― 2003年3月
三菱電機（株）生産技術センター、奨学寄附金 [次世代 FA システムの研究]	2001年4月 ― 2002年3月
独立行政法人産業技術総合研究所、尹祐根 [遠隔操作用力帰還型マスタアームの開発]	2001年4月 ― 2002年3月
（財）ファナック FA ロボット財団、奨学寄附金 [論文賞賞金]	2003年5月 ― 2003年5月
受託研究、三菱重工業（株） [ロボットシミュレータの開発]	2004年3月 ― 2004年3月
アンクラジャパン（株）、共同研究 [車椅子を安全 · 確実に固縛する装置の研究開発]	2004年4月 ― 2006年3月
新エネルギー · 産業技術総合開発機構、次世代ロボット実用化プロジェクト（プロトタイプ開発支援事業） [HRP-2 用インパクト動作生成ソフトウェアの研究開発]	2004年9月 ― 2006年3月
新エネルギー · 産業技術総合開発機構、次世代ロボット実用化プロジェクト（プロトタイプ開発支援事業） [HRP-2 用インパクト動作生成ソフトウェアの研究開発（レンタル · サポート）]	2005年4月 ― 2006年3月
新エネルギー · 産業技術総合開発機構、戦略的先端ロボット要素技術開発プロジェクト [柔軟物も取り扱える生産用ロボットシステム（次世代産業用ロボット分野）、自動車生産ラインにおける柔軟物取り付け作業の自動化]	2006年4月 ― 2009年3月
その他寄附金 [French-Japanese research collaboration on cooperative robots]	2007年4月 ― 2008年3月
新エネルギー · 産業技術総合開発機構、次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト [ロバストに作業を実行するための作業知能モジュール群の開発]	2007年4月 ― 2009年3月
共同研究、関東自動車工業株式会社 [パートナーロボット（中量物）の開発]	2008年4月 ― 2012年3月
技術指導、アンクラジャパン（株） [新製品開発テーマの最適仕様 · 設計 · 製造へのご指導並び助言]	2008年9月 ― 2010年2月

共同研究、パナソニック株式会社 ［パラレルロボットに関する研究］	2009年7月　－2010年6月
技術指導、アンクラジャパン（株） ［低騒音バックルの開発］	2010年7月　－2011年6月
ミシュランリサーチアジア、受託研究 ［Feasibility study for production process improvement］	2010年11月－2011年3月
新エネルギー・産業技術総合開発機構、次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト ［ロバストに作業を実行するための作業知能モジュール群の開発］	2011年4月　－2012年3月
日本ミシュランタイヤ（株）、受託研究 ［Study for production process improvement］	2011年7月　－2012年3月

著書

1) サーボ技術マニュアル（執筆担当部分）ソフトウェアサーボ、Ⅳ—330 頁～Ⅳ—338 頁. [新技術開発センター, (1981)4 月]

内山勝, 他

2) 図解ロボットハンド（執筆担当部分）第 1 編、5 章 ロボットハンドの構成、43 頁 ～ 50 頁. [工業調査会, (1981)12 月]

内山勝, 他

3) Kalman Filtering: Theory and Application（執筆担当部分）Part II: Application Papers, Measurement of Instantaneous Flow Rate Through Estimation of Velocity Profiles, 394 頁～402 頁. [IEEE Press, (1985)10 月]

MASARU UCHIYAMA AND KYOJIRO HAKOMORI, et al.

4) Systems & Control Encyclopedia; Theory, Technology, Applications（執筆担当部分）Robot Arms: Dynamic Control, 4082 頁～4086 頁. [Pergamon Press, (1987)4 月]

Masaru Uchiyama, et al.

5) 電子情報通信ハンドブック（執筆担当部分）第 16 編 ロボット、第 2 部門 ロボットの運動機能と制御、3. 制御、1314 頁～1316 頁. [オーム社, (1988)3 月]

内山勝, 他

6) ロボット・生産工学（執筆担当部分）第 1 部 ロボット、5 ロボットアームの制御論、59 頁～73 頁. [日本学術振興会, (1990)2 月]

内山勝, 他

7) Multirobot Systems（執筆担当部分）A SYMMETRIC HYBRID POSITION/FORCE CONTROL SCHEME FOR THE COORDINATION OF TWO ROBOTS, 86 頁～92 頁. [IEEE Computer Society Press, (1990)6 月]

Masaru Uchiyama and Pierre Dauchez, et al.

8) ロボット工学ハンドブック（執筆担当部分）III. 制御技術編、2.2 アームの運動学、192 頁～207 頁. [コロナ社, (1990)10 月]

内山勝, 他

9) マイクロマシン技術による製品小型化・知能化事典（執筆担当部分）第Ⅰ編 マイクロマシン開発技術（小さく作るための技術）、6.1 運動機構とシステム化、262 頁～264 頁、第Ⅱ編 マイクロマシン利用技術（使うための技術）、編 2-1 共通的利用技術、1.2 ハンドリング技術、457 頁～459 頁. [産業調査会事典出版センター, (1992)5 月]

内山勝, 他

10) ダイナミクスハンドブック（執筆担当部分）8. 運動の制御、8.1 運動の計画、270 頁～271 頁、8.6 繰返し・学習制御、284 頁～287 頁、20. ロボティクス、20.3 制御、853 頁～867 頁、20.5 センサ、20.5.3 力覚センサ、882 頁～885 頁. [朝倉書店, (1993)11 月]

内山勝, 他

11) FIFTH INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADAPTIVE STRUCTURES. [TECHNOMIC PUBLISHING CO., INC., (1995)]

JUNJI TANI, ELMAR J. BREITBACH, BEN K. WADA, MASARU UCHIYAMA, SEIJI CHONAN (Eds)

12) 計測制御技術事典（執筆担当部分）冗長自由度、330 頁 ～ 331 頁、特異値分解、353 頁 ～ 354 頁、両腕協調制御、381 頁 ～ 382 頁. [丸善株式会社, (1995)2 月]

内山勝, 他

13) 数学物理学演習（執筆担当部分）ポテンシャル、66 頁 ～ 68 頁、流体力学Ⅰ、69 頁 ～ 72 頁、流体力学Ⅱ、73 頁 ～ 76 頁. [昭晃堂, (1996)4 月]

内山勝, 他

14) 機械工学辞典（執筆担当部分）逆運動学, 逆動力学, 順運動学, 順動力学, ソフトウェアサーボ, ロボット工学, ロボット (用) 言語. [丸善株式会社, (1997)8 月]

内山勝, 他 988 名

15) Control Problems in Robotics and Automation（執筆担当部分）Multirobots and Cooperative Systems, 19 頁 ～ 34 頁. [Springer, (1997)12 月]

Masaru Uchiyama, et al.

16) Complex Robotic Systems（執筆担当部分）Multi-arm robot systems: A survey, 1 頁 ～ 31 頁. [Springer, (1998)4 月]

Masaru Uchiyama, et al.

17) 生物に学ぶマシン、柔らかく優しく動く機械（執筆担当部分）フレキシブルマニピュレータの制御、60 頁 ～ 70 頁. [クバプロ, (1998)9 月]

内山勝, 他

18) Proceedings of the Year 2000 Parallel Kinematic Machines International Conference. [The University of Michigan, (2000)9 月]

Nicolae Orlandea, François Pierrot, Masaru Uchiyama, John Ziegert

19) ロボットモーション（執筆担当部分）第 1 章、第 4 章、第 5 章. [岩波書店, (2004)11 月]

内山勝, 中村仁彦

20) 機械工学便覧、α 2 編、機械力学（執筆担当部分）第 18 章、ロボットアームの力学、169 頁 ～ 177 頁. [日本機械学会、丸善, (2004)12 月]

内山勝, 横小路泰義

21) ロボット図鑑（執筆担当部分）インパクト動作ヒューマノイドロボット HRP-2. [小学館グループ, (2005)]

東北大学大学院工学研究科航空宇宙工学専攻、内山 · 近野研究室

22) 新版ロボット工学ハンドブック（執筆担当部分）第 3 編 ロボットの機構と制御、2.2 アームの運動学、240 頁 ～ 256 頁. [コロナ社, (2005)6 月]

内山勝, 他

23) 物理学辞典（三訂版）（執筆担当部分）スチュワートプラットホーム、多関節ロボット、バイラテラル制御、マニピュレータ. [培風館, (2005)9 月]

内山勝, 他

24) ロボット業界最前線の 28 人が語る！ ロボットの現在と未来. [エクスメディア, (2005)12 月]

内山勝, 近野敦, 他 26 名

25) 機械工学便覧、β 6 編、制御システム. [日本機械学会、丸善, (2006)4 月]

日本機械学会編, 企画 · 編集, 伊藤宏司, 井前譲, 内山勝, 太田快人, 三平満司, 杉江俊治, 松野文俊, 安信誠二, 吉田和哉

26) Humanoid Robots, Human-like Machines, Edited by Matthias Hackel（執筆担当部分）pp. 295-314, A Human-Like Approach to Footstep Planning. [I-Tech Education and Publishing, (2007)]

Yasar Ayaz, Khalid Munawar, Mohammad Bilal Malik, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

27) Humanoid Robots, New Developments, Edited by Armando Carlos de Pina Filho（執筆担当部分）pp. 521-530, Drum Beating and a Martial Art Bojutsu Performed by a Humanoid Robot. [I-Tech Education and Publishing, (2007)]

Atsushi Konno, Takaaki Matsumoto, Yu Ishida, Daisuke Sato & Masaru Uchiyama

28) ロボット研究者からのメッセージ（執筆担当部分）内山勝、1 頁～ 8 頁. [オーム社, (2007)7 月]

川辺洋, 宮部友博,（社）日本ロボット学会監修

29) Springer Handbook of Robotics, Bruno Siciliano, Oussama Khatib (Eds.)（執筆担当部分）29. Cooperative Manipulators, 701-718. [Springer, (2008)]

Fabrizio Caccavale, Masaru Uchiyama

30) Mobile Robots Navigation, edited by Alejandra Barrera（執筆担当部分）Chapter 11, Navigation Planning with a Human-Like Approach, pp.223-240. [In-Tech, (2010)3 月]

Yasar Ayaz, Atsushi Konno, Khalid Munawar, Teppei Tsujita and Masaru Uchiyama

31) Advances in Robot Manipulators, edited by Aleksandar Lazinica（執筆担当部分）Chapter 24, Vibration Based Control for Flexible Link Manipulator, pp. 435-457. [In-Tech, (2010)4 月]

Tamar Mansour, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

32) Cutting Edge Robotics 2010, edited by Vedran Kordic（執筆担当部分）Chapter 11, An Impact Motion Generation Support Software, pp. 175-186. [InTech, (2010)9 月]

Teppei Tsujita, Atsushi Konno, Yuki Nomura, Shunsuke Komizunai, Yasar Ayaz and Masaru Uchiyama

33) PID Control, Implementation and Tuning, Dr. Tamer Mansour (Ed.)（執筆担当部分）Chapter 8, Neural Network Based Tuning Algorithm for MPID Control, pp. 163-185. [InTech, (2011)4 月]

Tamer Mansour, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

34) JSME テキストシリーズ、機械工学総論（執筆担当部分）2.3 節、ロボット. [日本機械学会, (2012)10 月]

近野敦, 内山勝, 他 28 名

35) ロボット白書（執筆担当部分）4.2.1. 基本技術領域（２）マニピュレーション、4-70～ 73. [独立行政法人新エネルギー・産業技術総合開発機構, (2014)8 月]

内山勝、他

研究論文

1) 人工の手の制御アルゴリズム構成法と動的制御モード. [バイオメカニズム, **3**, (1975), 172-181]

内山勝

2) 試行による人工の手の高速運動パターンの形成. [計測自動制御学会論文集, **14** (6), (1978), 706-712]

内山勝

3) 人工の手の運動制御に関する研究（第 3 報，動的視覚とビジュアルフィードバック）. [日本機械学会論文集（C 編）, **45** (391), (1979), 336-345]

内山勝

4) 人工の手の運動制御に関する研究（第 2 報，数学モデルによる協調運動の制御）. [日本機械学会論文集（C 編）, **45** (391), (1979), 323-335]

内山勝

5) 人工の手の運動制御に関する研究（第 1 報，特異点を考慮した協調運動の計算）. [日本機械学会論文集（C 編）, **45** (391), (1979), 314-322]

内山勝

6) A Study of Computer Control of Motion of a Mechanical Arm (1st Report, Calculation of Coordinative Motion Considering Singular Points). [Bulletin of the JSME, **22** (173), (1979), 1640-1647]

Masaru Uchiyama

7) A Study of Computer Control of Motion of a Mechanical Arm (2nd Report, Control of Coordinative Motion Utilizing a Mathematical Model of the Arm). [Bulletin of the JSME, **22** (173), (1979), 1648-1656]

Masaru Uchiyama

8) A Study of Computer Control of Motion of a Mechanical Arm (3rd Report, Dynamic Vision and Visual Feedback). [Bulletin of the JSME, **22** (173), (1979), 1657-1664]

Masaru Uchiyama

9) Measurement of Instantaneous Flow Rate Through Estimation of Velocity Profiles. [ACTA IMEKO 1982, Proceedings of IMEKO 9th World Congress, West Berlin, (1982), 261-270]

Masaru Uchiyama and Kyojiro Hakomori

10) A Beam Scanning LDV to Measure Velocity Profile of Unsteady Flow. [Bulletin of the Japan Society of Precision Engineering, **16** (2), (1982), 71-77]

Masaru Uchiyama and Kyojiro Hakomori

11) ビーム走査レーザ流速計による非定常流速分布の測定. [精密機械, **48** (7), (1982), 939-944]

内山勝, 箱守京次郎

12) 円管内流速分布推定フィルタ. [計測自動制御学会論文集, **18** (7), (1982), 653-660]

内山勝, 箱守京次郎

13) Measurement of Instantaneous Flow Rate Through Estimation of Velocity Profiles. [IEEE Transactions on Automatic Control, **AC-28** (3), (1983), 380-388]

Masaru Uchiyama and Kyojiro Hakomori

14) ヤコビ行列式によるロボットアームの機構評価. [計測自動制御学会論文集, **21** (2), (1985), 190-196]

内山勝, 清水邦敏, 箱守京次郎

15) Performance Evaluation of Manipulators Using the Jacobian and Its Application to Trajectory Planning. [Robotics Research: The Second International Symposium, Edited by Hideo Hanafusa and Hirochika Inoue, The MIT Press, (1985), 447-454]

Masaru Uchiyama, Kunitoshi Shimizu and Kyojiro Hakomori

16) Real Time Estimation of Transient Flow Velocity Profiles Using Kalman Filtering Techniques. [Fluid Control and Measurement, Tokyo, 2-6 September 1985, Edited by M. Harada, Pergamon Press, (1985), 831-836]

Masaru Uchiyama, Fan Liu and Kyojiro Hakomori

17) Kalman Filtering the 6-Axis Robot Wrist Force Sensor Signal. [Proceedings of '85 International Conference on Advanced Robotics, Tokyo, (1985), 153-160]

Masaru Uchiyama, Michiya Yokota and Kyojiro Hakomori

18) 熱フィルム流速計を用いた管内非定常流速分布の実時間推定. [計測自動制御学会論文集, **22** (9), (1986), 962-967]

内山勝, 劉凡, 箱守京次郎

19) ロボット手先 6 軸力のダイナミックセンシング. [日本ロボット学会誌, **4** (6), (1986), 593-601]

内山勝, 横田道也, 箱守京次郎

20) 特異値分解によるロボット力覚センサの構造評価. [日本ロボット学会誌, **5** (1), (1987), 4-10]

内山勝, 中村吉宏, 箱守京次郎

21) Hybrid Position/Force Control for Coordination of a Two-Arm Robot. [Proceedings of the 1987 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Raleigh, (1987), 1242-1247]

M. Uchiyama, N. Iwasawa and K. Hakomori

22) Statics, Kinematics, and Hybrid Control Scheme for a Two Arm Robot. [Proceedings of the IASTED International Symposium Robotics and Automation, Santa Barbara, (1987), 28-32]

M. Uchiyama and P. Dauchez

23) Estimation of Transient Flow Velocity Profiles in the Entrance Region of a Rectangular Duct. [Proceedings of the 26th SICE Anual Conference, Hiroshima, **2**, (1987), 1097-1100]

F. Liu, M. Uchiyama and K. Hakomori

24) International Cooperation in Research. [Proceedings of Symposium for International Co-operation on Industrial Robots '87, Tokyo, (1987), 269-274]

S. Hackwood, G. Beni and M. Uchiyama

25) Active Compensating Control of the Flexural Error of Elastic Robot Manipulators. [Proceedings of the IMACS/IFAC International Symposium on Modelling and Simulation of Distributed Parameter Systems, Hiroshima, (1987), 413-418]

Z.-H. Jiang, M. Uchiyama and K. Hakomori

26) Kinematic Formulation for Two Force-Controlled Cooperating Robots. [Proceedings of the 3rd International Conference on Advanced Robotics, Versailles, (1987), 457-467]

P. Dauchez and M. Uchiyama

27) 有限要素法による流体管路動的モデルの導出手法. [計測自動制御学会論文集, **24** (4), (1988), 393-399]

劉凡, 内山勝, 箱守京次郎

28) A Symmetric Hybrid Position/Force Control Scheme for the Coordination of Two Robots. [Proceedings of the 1988 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Philadelphia, (1988), 350-356]

Masaru Uchiyama and Pierre Dauchez

29) A Mathematical Approach to the Optimal Structural Design of a Robot Force Sensor. [Proceedings of the USA-Japan Symposium on Flexible Automation, Minneapolis, (1988), 539-546]

M. Uchiyama, E. Bayo and E. Palma-Villalon

30) 円管内非定常流速分布の統一的線形推定アルゴリズム. [計測自動制御学会論文集, **24** (8), (1988), 787-793]

粟春晨, 内山勝, 箱守京次郎

31) Estimation of Unsteady Flow Velocity Profile in a Pipe Close to the Entrance. [Proceedings of 2nd International Symposium on Fluid Control, Measurement, Mechanics and Flow Visualisation, Sheffield, (1988), 530-534]

F. Liu, M. Uchiyama and K. Hakomori

32) フレキシブルロボットアームの可補償性. [日本ロボット学会誌, **6** (5), (1988), 416-423]

姜兆慧, 内山勝

33) 円管助走区間内非定常流速プロフィルの非線形推定アルゴリズム. [計測自動制御学会論文集, **24** (10), (1988), 1010-1015]

劉凡, 内山勝, 箱守京次郎

34) 円管助走区間内非定常流れの流速プロフィル数値シミュレ-タ. [日本機械学会論文集（B編）, **54** (507), (1988), 3088-3093]

劉凡, 内山勝, 箱守京次郎

35) Symmetric Hybrid Position/Force Control of Two Cooperating Robot Manipulators. [Proceedings IEEE International Workshop on Intelligent Robots and Systems, Tokyo, (1988), 515-520]

M. Uchiyama and Y. Nakamura

36) Generating Appropriate Approach Velocities to the Environment in Robot Teleoperation. [Proceedings IEEE International Workshop on Intelligent Robots and Systems, Tokyo, (1988), 731-736]

K. Kitagaki and M. Uchiyama

37) Coordonnées de l'Espace de Travail pour la Commande Mixte Position/Force d'un Robot à Deux Bras. [Automatique, Productique, Informatique Industrielle, **22** (6), (1988), 569-595]

Pierre Dauchez et Masaru Uchiyama

38) 矩形管路助走区間内非定常流速プロフィルのモデルベースト推定. [計測自動制御学会論文集, **25** (1), (1989), 69-75]

劉凡, 内山勝, 箱守京次郎

39) 両手ロボットの対称型運動学と非マスタスレーブ協調制御. [日本ロボット学会誌, **7** (1), (1989), 19-30]

内山勝, ピエール・ドシェ

40) Laser Optical Measurement of Robot Structural Deflections. [Proceedings of the International Conference on Advanced Mechatronics, Tokyo, (1989), 353-357]

M. Uchiyama and A. Konno

41) Dynamic Force Sensing for Robots to Detect Environmental Objects. [Proceedings of the International Conference on Advanced Mechatronics, Tokyo, (1989), 653-658]

M. Uchiyama and K. Kitagaki

42) Model-Based Measurement of Unsteady Turbulent Flow in a Pipe. [Proceedings of the International Conference on Advanced Mechatronics, Tokyo, (1989), 839-844]

C. Su, M. Uchiyama and K. Hakomori

43) フレキシブルロボットアームの補償制御. [日本ロボット学会誌, **7** (4), (1989), 284-294]

内山勝, 姜兆慧, 箱守京次郎

44) Mission Function Control for Flexible Arm of Robots Mounted on Space Structures. [AIAA Guidance, Navigation and Control Conference, Boston, **AIAA-89-3566**, (1989), 1-7]

H. Fujii, M. Takinami and M. Uchiyama

45) The Optimal Trajectory Planning for Robotic Manipulators Using Quintic Polynomial Functions. [Proceedings of the International Symposium on Advanced Computers for Dynamics and Design '89, Tsuchiura, (1989), 117-122]

Y. C. Li and M. Uchiyama

46) 研究用ロボット制御システム ARS/A. [日本ロボット学会誌, **7** (5), (1989), 475-481]

北垣高成, 内山勝

47) Simulation of Constrained Motion in Robotized Assembly. [Proceedings of the 20th International Symposium on Industrial Robots, Tokyo, (1989), 601-608]

M. Uchiyama and T. Toyofuku

48) Dynamic Force Sensing for High-Speed Robot Manipulation Using Kalman Filtering Techniques. [Proceedings of the 28th IEEE Conference on Decision and Control, Tampa, (1989), 2147-2152]

M. Uchiyama and K. Kitagaki

49) Teleoperation of a Force Controlled Robot Manipulator Without Force Feedback to a Human Operator. [Proceedings of Second European In-Orbit Operations Technology Symposium, Toulouse, (1989), 173-179]

M. Uchiyama and K. Kitagaki

50) Asymmetric Hybrid Control of Positions and Forces of a Dual Arm Robot to Share Loads. [Experimental Robotics I: The First International Symposium, Springer-Verlag, (1990), 100-115]

M. Uchiyama and T. Yamashita

51) A Unified Approach to Load Sharing, Motion Decomposing, and Force Sensing of Dual Arm Robots. [Robotics Research: The Fifth International Symposium, The MIT Press, (1990), 225-232]

M. Uchiyama

52) Compensating Control of a Flexible Robot Arm. [Journal of Robotics and Mechatronics, **2** (2), (1990), 97-106]

Masaru Uchiyama, Zhao Hui Jiang and Kyojiro Hakomori

53) 管内の非定常な層流と乱流の速度分布の推定. [計測自動制御学会論文集, **26** (5), (1990), 487-493]

粟春晨, 内山勝, 箱守京次郎

54) 管内非定常乱流の渦粘性係数の推定. [計測自動制御学会論文集, **26** (5), (1990), 494-499]

粟春晨, 内山勝, 箱守京次郎

55) ロボット化された組立における拘束運動のシミュレーション. [産業用ロボットに関する論文集—第 20 回国際産業用ロボットシンポジウム発表論文集—（日本語版）, (1990), 275-280]

内山勝, 豊福貴司

56) Development of a Flexible Dual-Arm Manipulator Testbed for Space Robotics. [Proc. IEEE Int. Workshop on Intelligent Robots and Systems '90, Tsuchiura, (1990), 375-381]

M. Uchiyama, A. Konno, T. Uchiyama and S. Kanda

57) Adaptive Load Sharing Control for Cooperating Two Manipulators to Hold Objects Robustly. [Proc. 3rd Int. Symp. on Robotics and Manufacturing, Burnaby, ASME Press, (1990), 837-844]

M. Uchiyama and T. Yamashita

58) 外部環境に対するマニピュレータの最適接近速度. [日本ロボット学会誌, **8** (4), (1990), 413-420]

北垣高成, 内山勝

59) 組立作業用技能システムの一構成法. [日本ロボット学会誌, **9** (1), (1991), 11-17]

村川洋介, 内山勝

60) Evaluation of the Robot Force Sensor Structure Using Singular Value Decomposition. [ADVANCED ROBOTICS: The International Journal of the Robotics Society of Japan, **5** (1), (1991), 39-52]

Masaru Uchiyama, Yoshihiro Nakamura and Kyojiro Hakomori

61) Adaptive Load Sharing for Hybrid Controlled Two Cooperative Manipulators. [Proceedings of the 1991 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Sacramento, (1991), 986-991]

M. Uchiyama and T. Yamashita

62) Computed Acceleration Control for the Vibration Suppression of Flexible Robotic Manipulators. [Proceedings of the Fifth International Conference on Advanced Robotics, Pisa, (1991), 126-131]

M. Uchiyama and A. Konno

63) Compensability of End-Effector Position Errors for Flexible Robot Manipulators. [Proceedings of the 1991 American Control Conference, Boston, (1991), 1873-1878]

M. Uchiyama and Z. H. Jiang

64) Robust Holding Control of Two Cooperating Robot Manipulators. [Proceedings of the 1991 American Control Conference, Boston, (1991), 2521-2526]

M. Uchiyama and T. Yamashita

65) A New Design of a 6-DOF Parallel Robot. [Journal of Robotics and Mechatronics, **2** (4), (1991), 308-315]

François Pierrot, Masaru Uchiyama, Pierre Dauchez and Alain Fournier

66) A Systematic Design Procedure to Minimize a Performance Index for Robot Force Sensors. [Transactions of the ASME, Journal of Dynamic Systems, Measurement, and Control, **113** (3), (1991), 388-394]

Masaru Uchiyama, Eduardo Bayo and Enrique Palma-Villalon

67) Robot Control System ARS/A for Research. [Journal of Robotics and Mechatronics, **2** (5), (1991), 404-410]

Kosei Kitagaki and Masaru Uchiyama

68) 宇宙ロボットの遠隔操作力制御システム. [日本ロボット学会誌, **9** (7), (1991), 849-856]

内山勝, 金田悟, 北垣高成

69) Adaptive Load-Sharing for Two Cooperative Manipulators to Hold an Object Robustly. [International Journal of Robotics and Automation, **7** (1), (1992), 3-9]

Masaru Uchiyama and Toshiaki Yamashita

70) 6 自由度パラレルロボットの新設計. [機械の研究, **44** (2), (1992), 281-288]

フランソワ・ピエロ, 内山勝, ピエール・ドシェ, アラン・フルニエ（内山勝, 飯村憲一, 多羅尾進訳）

71) Optimal Approach Velocity of End-Effector to the Environment. [Proceedings of the 1992 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Nice, (1992), 1928-1934]

Kosei KITAGAKI and Masaru UCHIYAMA

72) A New Design of a Very Fast 6-DOF Parallel Robot. [PROCEEDINGS 23rd International Symposium on Industrial Robots, Barcelona, (1992), 771-776]

Masaru Uchiyama and Ken-ichi Iimura, François Pierrot and Pierre Dauchez, Kunihiko Unno and Osamu Toyama

73) HEXA: a Fully-Parallel 6 DOF Japanese-French Robot. [Proceedings of 1st Japanese-French Congress of Mechatronics, Besançon, (1992), 1-8]

François Pierrot, Pierre Dauchez, Masaru Uchiyama, Ken-ichi Iimura, Kunihiko Unno and Osamu Toyama

74) Design and Control of a Very Fast 6-DOF Parallel Robot. [Robotics, Mechatronics and Manufacturing Systems, Transactions of the IMACS/SICE International Symposium on Robotics, Mechatronics and Manufacturing Systems, Kobe, Japan, 16-20 September, 1992, Edited by Toshi TAKAMORI, Kazuo TSUCHIYA, Elsevier Science Publishers B.V., (1993), 69-74]

Masaru Uchiyama, Ken-ichi Iimura, François Pierrot, Kunihiko Unno and Osamu Toyama

75) Quadratic Programming for Dextrous Dual-Arm Manipulation. [Robotics, Mechatronics and Manufacturing Systems, Transactions of the IMACS/SICE International Symposium on Robotics, Mechatronics and Manufacturing Systems, Kobe, Japan, 16-20 September, 1992, Edited by Toshi TAKAMORI, Kazuo TSUCHIYA, Elsevier Science Publishers B.V., (1993), 367-372]

Masaru Uchiyama and Yasutaka Kanamori

76) Configuration-Dependent Vibration Control of Multi-Link Spatial Flexible Manipulators. [Robotics, Mechatronics and Manufacturing Systems, Transactions of the IMACS/SICE International Symposium on Robotics, Mechatronics and Manufacturing Systems, Kobe, Japan, 16-20 September, 1992, Edited by Toshi TAKAMORI, Kazuo TSUCHIYA, Elsevier Science Publishers B.V., (1993), 937-942]

Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

77) Collision Avoidance for a Two-Arm Robot Based on Reflex Actions: Experimental Results. [Proceedings of the 1993 JSME International Conference on Advanced Mechatronics, Tokyo, Japan, (1993), 414-419]

L. Cellier, X. Delebarre, R. Zapata, C. Novales and M. Uchiyama

78) Symmetric Kinematic Formulation and Non-Master/Slave Coordinated Control of Two-Arm Robots. [ADVANCED ROBOTICS: The International Journal of the Robotics Society of Japan, **7** (4), (1993), 361-383]

MASARU UCHIYAMA and PIERRE DAUCHEZ

79) Simultaneous Position and Vibration Control of the Flexible Object While Using Dual-Arm Manipulators. [Proceedings of the 1993 KOREAN AUTOMATIC CONTROL CONFERENCE, Seoul, Korea, (1993), 513-518]

T. Yukawa, M. Uchiyama and G. Obinata

80) Position/Orientation Decoupled Parallel Manipulators. [Proceedings of '93 International Conference on Advanced Robotics, (1993), 153-158]

Simeon P. Patarinski and Masaru Uchiyama

81) Reflex Actions: Application to the Collision Avoidance Problem for a Two-Arm Robot. [Proceedings of '93 International Conference on Advanced Robotics, (1993), 611-616]

L. Cellier, X. Delebarre, K. Nakatani and M. Uchiyama

82) Shared Intelligence for Telerobots: Human Interface with Local Intelligence. [PROCEEDINGS 2nd IEEE INTERNATIONAL WORKSHOP ON ROBOT AND HUMAN COMMUNICATION, (1993), 177-181]

Praveen Bhatia, Atsushi Murakami and Masaru Uchiyama

83) 6 自由度高速パラレルロボット HEXA の開発. [日本ロボット学会誌, **12** (3), (1994), 451-458]

内山勝, 飯村憲一, 多羅尾進, フランソワ・ピエロ, 外山修

84) ルールベースト人工技能システムの計算機援用ルール作成. [日本ロボット学会誌, **12** (3), (1994), 459-465]

内山勝, 今橋晃一

85) Optimal Approach Velocity of an End-Effector to the Environment. [ADVANCED ROBOTICS: The International Journal of the Robotics Society of Japan, **8** (2), (1994), 123-137]

KOSEI KITAGAKI and MASARU UCHIYAMA

86) Vibration Controllability of Flexible Manipulators. [Proceedings 1994 IEEE International Conference on Robotics and Automation, San Diego, California, (1994), 308-314]

A. Konno, M. Uchiyama, Y. Kito and M. Murakami

87) A New Compensation Scheme for the Inverse Kinematics Tasks of Flexible Robot Arms. [Proceedings 1994 IEEE International Conference on Robotics and Automation, San Diego, California, (1994), 315-320]

M. M. Svinin and M. Uchiyama

88) Analytical Models for Designing Force Sensors. [Proceedings 1994 IEEE International Conference on Robotics and Automation, San Diego, California, (1994), 1778-1783]

M. M. Svinin and M. Uchiyama

89) Shared Intelligence for Telerobots with Time Delay: Theory and Human Interface with Local Intelligence. [Proceedings 1994 IEEE International Conference on Robotics and Automation, San Diego, California, (1994), 1441-1448]

Praveen Bhatia and Masaru Uchiyama

90) Optimum Internal Force Control for Two Cooperative Robots to Carry an Object. [Proceedings of the First World Automation Congress, Maui, Hawaii, (1994), 111-116]

Masaru Uchiyama, Xavier Delebarre, Hiroyuki Amada and Tetsuya Kitano

91) Experiment on Dynamic Control of a HEXA-Type Parallel Robot. [Proceedings of the First World Automation Congress, Maui, Hawaii, (1994), 281-286]

Masaru Uchiyama, Kazuyuki Masukawa and Tetsuya Sadotomo

92) Cartesian-Level Control Strategy for a System of Manipulators Coupled Through a Flexible Object. [Proceedings of the IEEE/RSJ/GI International Conference on Intelligent Robots and Systems, Munich, Germany, (1994), 687-694]

M. M. Svinin and M. Uchiyama

93) Vibration Suppression Control of Flexible Robots Using Velocity Inputs. [Proceedings of the IEEE/RSJ/GI International Conference on Intelligent Robots and Systems, Munich, Germany, (1994), 1429-1437]

S. López-Linares, A. Konno and M. Uchiyama

94) Controllability of Flexible Manipulators. [Preprints of the Fourth IFAC Symposium on Robot Control, Capri, Italy, (1994), 509-516]

S. LÓPEZ-LINARES, A. KONNO and M. UCHIYAMA

95) Vibration Suppression Control of Spatial Flexible Manipulators. [Preprints of the Fourth IFAC Symposium on Robot Control, Capri, Italy, (1994), 517-523]

A. KONNO and M. UCHIYAMA

96) Coordinated Dynamic Control of a System of Manipulators Coupled via a Flexible Object. [Preprints of the Fourth IFAC Symposium on Robot Control, Capri, Italy, (1994), 1005-1010]

M. M. SVININ and M. UCHIYAMA

97) ホルツァ法に基づくフレキシブルマニピュレータの動力学モデリング. [日本ロボット学会誌, **12** (7), (1994), 1021-1028]

近野敦, 内山勝

98) Lumped-Parameter Modeling of Flexible Manipulator Dynamics. [Proceedings of the 9th KOREA AUTOMATIC CONTROL CONFERENCE, International Sessions, Taejeon, Korea, (1994), 117-122]

Jin-Soo Kim, Atsushi Konno, Masaru Uchiyama, Kazuaki Usui and Kazuki Yoshimura

99) 加速度指令による三次元フレキシブルマニピュレータの振動抑制制御. [日本ロボット学会誌, **12** (8), (1994), 1166-1174]

近野敦, 内山勝, 貴答豊, 村上真人

100) Multi-Joint Active Catheter Based on Silicon Micromachining. [Proceedings of The Fifth Conference on SENSOR TECHNOLOGY, Korea Advanced Institute of Science and Technology, **5** (1), (1994), 107-114]

Geunbae Lim, Kazuyuki Minami, Masahisa Sugihara, Masaru Uchiyama and Masayoshi Esashi

101) Contribution to Inverse Kinematics of Flexible Robot Arms. [JSME International Journal, Series C: Dynamics, Control, Robotics, Design and Manufacturing, **37** (4), (1994), 755-764]

Mikhail M. SVININ and Masaru UCHIYAMA

102) Configuration-Dependent Controllability of Flexible Manipulators. [Experimental Robotics III: The 3rd International Symposium, Tsuneo Yoshikawa and Fumio Miyazaki (Eds.), Lecture Notes in Control and Information Sciences 200, Editor: M. Thoma, Springer-Verlag, (1994), 531-544]

A. Konno, M. Uchiyama, Y. Kito and M. Murakami

103) Active Catheter with Multi-Link Structure Based on Silicon Micromachining. [Proceedings IEEE Micro Electro Mechanical Systems, Amsterdam, the Netherlands, (1995), 116-121]

Geunbae Lim, Kazuyuki Minami, Masahisa Sugihara, Masaru Uchiyama and Masayoshi Esashi

104) 振動する柔軟構造物のロボットによるハンドリング. [日本機械学会論文集 (C編), **61** (583), (1995), 938-943]

湯川俊浩, 内山勝, 大日方五郎

105) Handling of a Constrained Flexible Object by a Robot. [Proceedings 1995 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Nagoya, Japan, (1995), 324-329]

T. Yukawa, M. Uchiyama and H. Inooka

106) Cooperative Control of a Vibrating Flexible Object by a Rigid Dual-Arm Robot. [Proceedings 1995 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Nagoya, Japan, (1995), 1820-1826]

T. Yukawa, M. Uchiyama and H. Inooka

107) Singularity-Consistent Path Tracking: A Null Space Based Approach. [Proceedings 1995 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Nagoya, Japan, (1995), 2482-2489]

D. N. Nenchev and M. Uchiyama

108) Analysis and Design of Position/Orientation Decoupled Parallel Manipulators. [THEORY AND PRACTICE OF ROBOTS AND MANIPULATORS, Proceedings of RoManSy 10: The Tenth CISM-IFToMM Symposium, Springer-Verlag, (1995), 219-224]

S. P. Patarinski and M. Uchiyama

109) A Telerobotic System with Singularity Consistent Behaviour. [FIFTH INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADAPTIVE STRUCTURES, Sendai, Japan, TECHNOMIC PUBLISHING CO., INC., (1995), 501-510]

D. N. Nenchev, Y. Tsumaki and M. Uchiyama

110) Singularity Consistent Velocity Command Generation for Robot Wrists. [IFToMM Ninth World Congress on the Theory of Machines and Mechanisms, Proceedings, Milano, Italy, (1995), 832-836]

D. N. Nenchev, Y. Tsumaki and M. Uchiyama

111) Singularity Consistent Velocity Command Generation for Nonredundant Robots. [Proceedings of the 7th International Conference on Advanced Robotics, Sant Feliu de Guíxols, Spain, (1995), 71-78]

D. N. Nenchev and M. Uchiyama

112) Active Catheter for Medical Intracoronary Intervention. [Proceedings of the International Symposium on Microsystems, Intelligent Materials and Robots, Sendai, Japan, (1995), 91-94]

Geunbae Lim, Kazuyuki Minami, Keisuke Yamamoto, Masahisa Sugihara, Masaru Uchiyama and Masayoshi Esashi

113) Jacobian Adjoint Matrix Based Approach to Teleoperation. [Proceedings of the International Symposium on Microsystems, Intelligent Materials and Robots, Sendai, Japan, (1995), 532-535]

Yuichi Tsumaki, Dragomir N. Nenchev and Masaru Uchiyama

114) Singularity Analysis and Singularity-Consistent Path Planning and Control of Parallel-Link Manipulators. [Proceedings of the International Symposium on Microsystems, Intelligent Materials and Robots, Sendai, Japan, (1995), 576-579]

D.N. Nenchev and M. Uchiyama

115) Vibration Suppression Control of Spatial Flexible Manipulators. [CONTROL ENGINEERING PRACTICE, A Journal of IFAC the International Federation of Automatic Control, **3** (9), (1995), 1315-1321]

A. Konno and M. Uchiyama

116) Dynamics and Control of a Large Spacecraft with Flexible Appendages in Gravitational Field. [Proceedings of the 10th KOREA AUTOMATIC CONTROL CONFERENCE, International Program, Seoul, Korea, (1995), 368-371]

Masahiro Nohmi and Masaru Uchiyama

117) Hybrid Position/Force Control of Flexible Manipulators. [Proceedings of the 10th KOREA AUTOMATIC CONTROL CONFERENCE, International Program, Seoul, Korea, (1995), 408-411]

Jin-Soo Kim, Kuniaki Suzuki, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

118) Collision Avoidance for a Two-Arm Robot by Reflex Actions: Simulations and Experimentations. [Journal of Intelligent and Robotic Systems, **14** (2), (1995), 219-238]

LISE CELLIER, PIERRE DAUCHEZ, RENÉ ZAPATA and MASARU UCHIYAMA

119) 三次元フレキシブルマニピュレータの可変ゲイン振動抑制制御実験. [日本機械学会論文集（C編）, **61** (591), (1995), 4345-4350]

近野敦, 内山勝

120) Optimal Geometric Structures of Force/Torque Sensors. [The International Journal of Robotics Research, **14** (6), (1995), 560-573]

M. M. Svinin, M. Uchiyama

121) Moving Base Robotics and Reaction Management Control. [Robotics Research, The Seventh International Symposium, Georges Giralt and Gerhard Hirzinger (Eds), Springer, (1996), 100-109]

Kazuya Yoshida, Dragomir N. Nenchev and Masaru Uchiyama

122) Modeling, Controllability and Vibration Suppression of 3D Flexible Robots. [Robotics Research, The Seventh International Symposium, Georges Giralt and Gerhard Hirzinger (Eds), Springer, (1996), 90-99]

Masaru Uchiyama and Atsushi Konno

123) フレキシブルアームマニピュレータの姿勢依存振動可制御性. [計測自動制御学会論文集, **32** (1), (1996), 78-86]

近野敦, 内山勝, 貴答豊, 村上真人

124) 双腕ハンドリングロボットの協調制御実験. [日本機械学会論文集（C編）, **62** (593), (1996), 202-208]

内山勝, 北野哲也, 宮脇国男

125) パラレルロボット HEXA の動的制御実験. [日本ロボット学会誌, **14** (2), (1996), 297-304]

内山勝, 佐渡友哲也, 益川和之

126) Experimental Teleoperation of a Nonredundant Slave Arm at and around Singularities. [Proceedings of the 1996 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Minneapolis, Minnesota, USA, (1996), 385-392]

Y. Tsumaki, D. N. Nenchev and M. Uchiyama

127) Force Control of Constrained Flexible Manipulators. [Proceedings of the 1996 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Minneapolis, Minnesota, USA, (1996), 635-640]

Jin-Soo Kim, Kuniaki Suzuki, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

128) Adjoint Jacobian Closed-Loop Kinematic Control of Robots. [Proceedings of the 1996 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Minneapolis, Minnesota, USA, (1996), 1235-1240]

D. N. Nenchev, Y. Tsumaki and M. Uchiyama

129) Singularity-Consistent Path Planning and Control of Parallel Robot Motion Through Instantaneous-Self-Motion Type Singularities. [Proceedings of the 1996 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Minneapolis, Minnesota, USA, (1996), 1864-1870]

D. N. Nenchev and M. Uchiyama

130) Two Approaches to Singularity-Consistent Motion of Nonredundant Robotic Mechanisms. [Proceedings of the 1996 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Minneapolis, Minnesota, USA, (1996), 1883-1890]

D. N. Nenchev, Y. Tsumaki, M. Uchiyama, V. Senft and G. Hirzinger

131) Stability of Control System in Handling of a Flexible Object by Rigid Arm Robots. [Proceedings of the 1996 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Minneapolis, Minnesota, USA, (1996), 2332-2339]

T. Yukawa, M. Uchiyama, D. N. Nenchev and H. Inooka

132) Modular Hybrid Functional Electrical Stimulation System. [Proceedings of the 1996 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Minneapolis, Minnesota, USA, (1996), 1184-1190]

T. Yukawa, M. Khalid, M. Uchiyama, H. Inooka, T. Ohashi, G. Obinata, H. Kagaya and Y. Shimada

133) Control of a Tethered Robot System Using a Spacecraft Mounted Manipulator. [AIAA Guidance, Navigation and Control Conference, San Diego, CA, USA, AIAA-96-3897, (1996), 1-10]

Masahiro Nohmi, Dragomir N. Nenchev and Masaru Uchiyama

134) Multi-link active catheter snake-like motion. [Robotica, **14** (5), (1996), 499-506]

Geunbae Lim, Kazuyuki Minami, Keisuke Yamamoto, Masahisa Sugihara, Masaru Uchiyama and Masayoshi Esashi

135) Hybrid Position/Force Control of Spatial Flexible Manipulators. [Proceedings the Third International Conference on Motion and Vibration Control, Chiba, Japan, Edited by K. Nonami and T. Mizuno, **1**, (1996), 222-227]

Jin-Soo Kim, Kuniaki Suzuki, Mitsuhiro Yamano and Masaru Uchiyama

136) Motion of a Tethered Space Robot in Gravitational Field. [Proceedings the Third International Conference on Motion and Vibration Control, Chiba, Japan, Edited by K. Nonami and T. Mizuno, **3**, (1996), 400-405]

Masahiro Nohmi, Dragomir N. Nenchev and Masaru Uchiyama

137) 力制御型遠隔宇宙ロボット操作システムにおける仮想ビームを用いた予測表示の効果. [日本機械学会論文集（C編）, **62** (601), (1996), 3603-3608]

妻木勇一, 内山勝

138) フレキシブルマニピュレータ動力学の高精度集中定数モデリング. [日本機械学会論文集（C編）, **62** (602), (1996), 4005-4011]

金鎮秀, 近野敦, 内山勝

139) Modeling of a Flexible Manipulator Dynamics Based upon Holzer's Model. [Proceedings of the 1996 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Osaka, Japan, (1996), 223-229]

Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

140) Force Control of a Flexilble Manipulator Based on the Measurement of Link Deflections. [Proceedings of the 1996 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Osaka, Japan, (1996), 238-245]

Jin-Soo Kim, Kuniaki Suzuki and Masaru Uchiyama

141) Experiments on the PTP Operations of a Flexible Structure Mounted Manipulator System. [Proceedings of the 1996 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Osaka, Japan, (1996), 246-251]

K. Yoshida, D. N. Nenchev, P. Vichitkulsawat, H. Kobayashi and M. Uchiyama

142) Singularity-Consistent Dynamic Path Trackig Under Torque Limits. [Proceedings of the 1996 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Osaka, Japan, (1996), 590-595]

D. N. Nenchev, Y. Tsumaki, S. Ma and M. Uchiyama

143) Virtual Reality Based Teleoperation which Tolerates Geometrical Modeling Errors. [Proceedings of the 1996 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Osaka, Japan, (1996), 1023-1030]

Y. Tsumaki, Y. Hoshi, H. Naruse and M. Uchiyama

144) Dynamic Analysis of Parallel-Link Manipulators Under the Singularity-Consistent Formulation. [Proceedings of the 1996 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Osaka, Japan, (1996), 1227-1233]

D. N. Nenchev and M. Uchiyama

145) PARA-Arm: Singularity Perturbed Design of a Planar 2 DOF Parallel Manipulator. [Proceedings of the 1996 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Osaka, Japan, (1996), 1234-1240]

D. N. Nenchev and M. Uchiyama

146) Trajectory Planning and Feedforward Control of a Tethered Robot System. [Proceedings of the 1996 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Osaka, Japan, (1996), 1530-1535]

M. Nohmi, D. N. Nenchev and M. Uchiyama

147) Predictive Display of Virtual Beam for Space Teleoperation. [Proceedings of the 1996 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Osaka, Japan, (1996), 1544-1549]

Y. Tsumaki and M. Uchiyama

148) A New Iterative Approach to Solving Inverse Flexible-Link Manipulator Kinematics. [Proceedings of the 35th Conference on Decision and Control, Kobe, Japan, (1996), 2493-2494]

Y. Q. Dai, K. Usui and M. Uchiyama

149) Dynamics and 3-Axes Control of a Spacecraft with Flexible Structures. [Proceedings of the 35th Conference on Decision and Control, Kobe, Japan, (1996), 2695-2700]

M. Nohmi and M. Uchiyama

150) Reaction Null-Space Based Control of Flexible Structure Mounted Manipulator Systems. [Proceedings of the 35th Conference on Decision and Control, Kobe, Japan, (1996), 4118-4123]

D. N. Nenchev, K. Yoshida and M. Uchiyama

151) Tethered Robot Casting in Space. [Proceedings of the Twentieth International Symposium on Space Technlogy and Science, Volume I, Gifu, 1996, (1996), 486-491]

Masahiro Nohmi, Dragomir N. Nenchev and Masaru Uchiyama

152) A Very Fast Parallel Robot to be Applied to Dexterous Motion. [Proceedings of the World Automation Congress (WAC'96), Montpellier, France, Volume 3, Robotic and Manufacturing Systems, (1996), 753-758]

M. Uchiyama, T. Miwa and D. N. Nenchev

153) Cooperative Multiple Robots to be Applied to Industries. [Proceedings of the World Automation Congress (WAC'96), Montpellier, France, Volume 3, Robotic and Manufacturing Systems, (1996), 759-764]

M. Uchiyama, T. Kitano, Y. Tanno and K. Miyawaki

154) Singularity-Consistent Path Planning and Motion Control Through Instantaneous Self-Motion Singularities of Parallel-Link Manipulators. [Journal of Robotic Systems, **14** (1), (1997), 27-36]

Dragomir N. Nenchev, Masaru Uchiyama

155) Teleoperation Based on the Adjoint Jacobian Approach. [IEEE Control Systems, **17** (1), (1997), 53-62]

Y. Tsumaki, D.N. Nenchev, S. Kotera, and M. Uchiyama

156) A Model-Based Space Teleoperation System with Robustness against Modeling Errors. [Proceedings 1997 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Albuquerque, New Mexico, USA, (1997), 1594-1599]

Y. Tsumaki and M. Uchiyama

157) Experiments on Reaction Null-Space Based Decoupled Control of a Flexible Structure Mounted Manipulator System. [Proceedings 1997 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Albuquerque, New Mexico, USA, (1997), 2528-2534]

D. N. Nenchev, K. Yoshida, P. Vichitkulsawat, A. Konno and M. Uchiyama

158) A Singularity-Consistent Parameterization Based Direct Kinematics Algorithm for a Class of Parallel Manipulators. [Proceedings 1997 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Albuquerque, New Mexico, USA, (1997), 2671-2676]

S. Bhattacharya, D. N. Nenchev and M. Uchiyama

159) Natural Motion Analysis Based on the Singularity-Consistent Parameterization. [Proceedings 1997 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Albuquerque, New Mexico, USA, (1997), 2683-2688]

D. N. Nenchev and M. Uchiyama

160) Vibration Suppression Control of Constrained Spatial Flexible Manipulators. [Proceedings 1997 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Albuquerque, New Mexico, USA, (1997), 2831-2837]

Jin-Soo Kim, Kuniaki Suzuki, Mitsuhiro Yamano and Masaru Uchiyama

161) Singularity-Consistent Inverse Kinematics of a 6 D.O.F. Manipulator with a Non-Spherical Wrist. [Proceedings 1997 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Albuquerque, New Mexico, USA, (1997), 2980-2985]

Y. Tsumaki, S. Kotera, D. N. Nenchev and M. Uchiyama

162) Path Planning for a Tethered Space Robot. [Proceedings 1997 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Albuquerque, New Mexico, USA, (1997), 3062-3067]

M. Nohmi, D. N. Nenchev and M. Uchiyama

163) A Hybrid Numerical Method for Solving the Inverse Kinematics of a Class of Spatial Flexible Manipulators. [Proceedings 1997 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Albuquerque, New Mexico, USA, (1997), 3449-3454]

Y. Q. Dai, A. A. Loukianov and M. Uchiyama

164) Vibration Controllability of 3D Flexible Manipulators. [Transactions of the ASME, Journal of Dynamic Systems, Measurement, and Control, **119** (2), (1997), 326-330]

S. López-Linares, A. Konno, and M. Uchiyama

165) Trajectory Tracking of Spatial Flexible Link Manipulators Using Inverse Kinematics Solution and Vibration Suppression. [1997 8th International Conference on Advanced Robotics Proceedings, Monterey, California, U.S.A., (1997), 221-226]

A. A. Loukianov, Y. Q. Dai and M. Uchiyama

166) Dynamic Analysis of Parallel Manipulators under the Singularity-Consistent Parameterization. [ROBOTICA, **15** (4), (1997), 375-384]

D.N. Nenchev, S. Bhattacharya and M. Uchiyama

167) Dynamics and Control of a Tethered Robot System. [Proceedings of International Symposium on Artificial Intelligence, Robotics and Automation in Space, i-SAIRAS '97, Tokyo, Japan, (1997), 107-112]

Masahiro Nohmi, Dragomir N. Nenchev and Masaru Uchiyama

168) Reaction Null Space Control of Free-Floating and Elastic Base Robots. [Proceedings of International Symposium on Artificial Intelligence, Robotics and Automation in Space, i-SAIRAS '97, (1997), 119-124]

D. N. Nenchev, K. Yoshida and M. Uchiyama

169) Configuration-Dependent Vibration Controllability of Flexible-Link Manipulators. [The International Journal of Robotics Research, **16** (4), (1997), 567-576]

Atsushi Konno, Masaru Uchiyama, Yutaka Kito and Mahito Murakami

170) 学習アルゴリズムを用いたフレキシブルマニピュレータの逆運動学解法. [計測自動制御学会論文集, **33** (8), (1997), 858-860]

内山勝, 薄井和明, 戴永強

171) SPATIAL FLEXIBLE MANIPULATOR TRAJECTORY CONTROL THROUGH SOLVING THE INVERSE KINEMATICS. [Preprints of the Fifth IFAC Symposium on Robot Control, Nantes, France, (1997), 273-279]

Y. Q. Dai, A. A. Loukianov and M. Uchiyama

172) On Force Control in Human Physical Skill. [Proceedings of the 1997 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robot and Systems, Grenoble, France, (1997), 458-463]

Y. Tsumaki, H. Naruse, D. N. Nenchev and M. Uchiyama

173) A Teleoperation System with Collision Avoidance Capability Based on Virtual Radar. [PROCEEDINGS 6th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication, Sendai, Japan, (1997), 154-159]

M. Takahashi, Y. Tsumaki, D. N. Nenchev and M. Uchiyama

174) Human Skill Analysis Based on Multisensory Data. [PROCEEDINGS 6th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication, Sendai, Japan, (1997), 278-283]

D. Sato, S. Yamada and M. Uchiyama

175) 幾何学的モデル誤差にロバストなモデルに基づいた宇宙遠隔操作システム. [日本ロボット学会誌, **15** (7), (1997), 1025-1033]

妻木勇一, 星雄一郎, 成瀬仁, 内山勝

176) Lumped-Parameter Modeling for Cooperative Control of Two Flexible Manipulators. [Asia-Pacific Vibration Conference '97, Proceedings, Kyongju, Korea, (1997), 120-125]

Jin-Soo Kim, Mitsuhiro Yamano and Masaru Uchiyama

177) Experiments on Cooperative Control of Two Flexible Manipulators Working in 3D Space. [Asia-Pacific Vibration Conference '97, Proceedings, Kyongju, Korea, (1997), 274-279]

Mitsuhiro Yamano, Jin-Soo Kim and Masaru Uchiyama

178) Experiments on the Point-to-Point Operation of a Flexible Structure Mounted Manipulator System. [Advanced Robotics, **11** (4), (1997), 397-411]

Kazuya Yoshida, Dragomir N. Nenchev, Prasart Vichitkulsawat, Hiroshi Kobayashi and Masaru Uchiyama

179) Vibration Suppression Control of 3D Flexible Robots Using Velocity Inputs. [Journal of Robotic Systems, **14** (12), (1997), 823-837]

S. López-Linares, A. Konno, M. Uchiyama

180) Slip Compensated Manipulation with Cooperating Multiple Robots. [Proceedings of the 36th IEEE Conference on Decision and Control, San Diago, Californica, (1997), 1918-1923]

Khalid Munawar and Masaru Uchiyama

181) Singularity-Consistent Behavior of Telerobots: Theory and Experiments. [The International Journal of Robotics Research, **17** (2), (1998), 138-152]

D. N. Nenchev, Y. Tsumaki, M. Uchiyama

182) キャスティングによるテザーロボットの宇宙空間移動. [日本機械学会論文集（C 編）, **64** (618), (1998), 629-635]

能見公博, Dragomir N. NENCHEV, 内山勝

183) 6 自由度マニピュレータの特異点適合遠隔操作. [日本ロボット学会誌, **16** (2), (1998), 195-204]

妻木勇一, 小寺真司, D. N. ネンチェフ, 内山勝

184) Integrated Control of Motion, Force and Compliance of a Robot Without Using Any Force/Torque Sensor. [Proceedings, 2nd IMACS International Multiconference, CESA '98, Computational Engineering in Systems Applications, **4**, (1998), 833-838]

Masaru UCHIYAMA and Doohyung KIM, Buntoon PORAPUKHAM

185) PARA-ARM A FIVE-BAR PARALLEL MANIPULATOR WITH SINGULARITY-PERTURBED DESIGN. [Mech. Mach. Theory, **33** (5), (1998), 453-462]

D. N. NENCHEV and M. UCHIYAMA

186) Momentum Control of a Tethered Space Robot Through Tether Tension Control. [Proceedings of the 1998 IEEE International Conference on Robotics and Automation, (1998), 920-925]

M. Nohmi, D. N. Nenchev, and M. Uchiyama

187) Hybrid Position/Force Control of Two Cooperative Flexible Manipulators Working in 3D Space. [Proceedings of the 1998 IEEE International Conference on Robotics and Automation, (1998), 1110-1115]

Mitsuhiro Yamano, Jin-Soo Kim, and Masaru Uchiyama

188) Design of a Compact 6-DOF Haptic Interface. [Proceedings of the 1998 IEEE International Conference on Robotics and Automation, (1998), 2580-2585]

Y. Tsumaki, H. Naruse, D. N. Nenchev, and M. Uchiyama

189) 微小力測定用平面三軸力覚センサの開発. [日本機械学会論文集（C 編）, **64** (621), (1998), 1648-1653]

阿部幸勇, 三輪敏雄, 内山勝

190) Distributed Event-Based Control of Unifunctional Multiple Manipulator System. [Proceedings of the 1998 IEEE International Conference on Robotics and Automation, (1998), 1817-1822]

Khalid Munawar, and Masaru Uchiyama

191) テザー先端の平衡点付近におけるテザーロボットの手先位置・姿勢制御. [日本機械学会論文集（C 編）, **64** (622), (1998), 2087-2093]

能見公博, Dragomir N. NENCHEV, 内山勝

192) Distributed Control of a Group of Unifunctional Robots. [Intelligent Autonomous Systems, Edited by Y. Kakazu, M. Wada and T. Sato, IOS Press, (1998), 511-518]

Khalid MUNAWAR and Masaru UCHIYAMA

193) A RECURSIVE FORMULA FOR THE INVERSE OF THE INERTIA MATRIX OF A PARALLEL MANIPULATOR. [Mech. Mach. Theory, **33** (7), (1998), 957-964]

SOUMYA BHATTACHARYA, DRAGOMIR N. NENCHEV and MASARU UCHIYAMA

194) Tethered Robot Casting with Cooperative Control of Translational Motion and Angular Momentum. [49th International Astronautical Congress, Melbourne, Australia, (IAF-98-A.5.04), (1998)]

M. Nohmi, D. N. Nenchev, M. Uchiyama

195) A Fully-Autonomous Procedure for Kinematic Calibration of HEXA Parallel Robots. [Proceedings of 1998 China-Japan Bilateral Symposium on Advanced Manufacturing Engineering, (1998), 161-166]

Patrick MAURINE, Masaru UCHIYAMA, and Koyu ABE

196) Self Calibration of a New HEXA Parallel Robot. [Proceedings of the 4th JAPAN-FRANCE CONGRESS & 2nd ASIA-EUROPE CONGRESS on MECHATRONICS, (1998), 290-295]

Patrick MAURINE, De Man LIU, Masaru UCHIYAMA

197) Dual-Arm Long-Reach Manipulators: Noncontact Motion Control Strategies. [Proceeding of the 1998 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, (1998), 449-454]

A. Gouo, D. N. Nenchev, K. Yoshida, M. Uchiyama

198) Advanced Experiments with a Teleoperation System Based on the SC Approach. [Proceeding of the 1998 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, (1998), 1196-1201]

Y. Tsumaki, S. Kotera, D. N. Nenchev and M. Uchiyama

199) 力 · 運動混合指令型モデルベースト宇宙遠隔操作システム. [日本機械学会論文集（C 編）, **64** (626), (1998), 3901-3906]

妻木勇一, 内山勝

200) Singularity Consistency and the Natural Motion of Robot Manipulators. [Proceedings of the 37th IEEE Conference on Decision and Control, (1998), 407-412]

D. N. Nenchev, Y. Tsumaki, M. Uchiyama

201) DUAL-ARM LONG-REACH MANIPULATORS: NONCONTACT MOTION CONTROL STRATEGIES. [PROCEEDINGS, SIXTH PAN-AMERICAN CONGRESS OF APPLIED MECHANICS AND EIGHTH INTERNATIONAL CONFERENCE ON DYNAMIC PROBLEMS IN MECHANICS (DINAME 99), RIO DE JANEIRO, BRAZIL, (1999)]

A. Gouo, D. N. Nenchev, K. Yoshida, M. Uchiyama

202) Real-Time Motion Control in the Neighborhood of Singularities: A Comparative Study Between the SC and the DLS Method. [Proceedings 1999 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Detroit, Michigan, USA, (1999), 506-511]

Dragomir N. Nenchev, Yuichi Tsumaki, Masaru Uchiyama

203) Hybrid Micro-Gravity Simulator Consisting of a High-Speed Parallel Robot. [Proceedings of the 1999 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Detroit, Michigan, USA, (1999), 901-906]

Toshifumi Akima, Susumu Tarao and Masaru Uchiyama

204) Experimental Verification of Distributed Event-Based Control of Multiple Unifunctional Manipulators. [Proceedings of the 1999 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Detroit, Michigan, USA, (1999), 1213-1218]

Khalid Munawar and Masaru Uchiyama

205) Towards More Accurate Parallel Robots. [IMEKO-XV World Congress, Osaka, Japan, **X**, (1999), 73-80]

Patrick MAURINE, Koyu ABE and Masaru UCHIYAMA

206) Development of a 3-Axis Planer Force/Torque Sensor for Very Small Force/Torque Measurement. [JSME International Journal, Series C: Mechanical Systems, Machine Elements and Manufacturing, **42** (2), (1999), 376-382]

Koyu ABE, Toshio MIWA and Masaru UCHIYAMA

207) A VR-Human Interface for Assisting Human Input in Path Planning for Telerobots. [Presence, **8** (3), (1999), 332-354]

Praveen Bhatia, Masaru Uchiyama

208) Reaction Null Space Control of Free-Floating and Elastic Base Robots. [RBCM - J. of the Braz. Soc. Mechanical Sciences, **XXI** (2), (1999), 175-184]

D.N. Nenchev, K. Yoshida, M. Uchiyama

209) Flexible Manipulator Trajectory Learning Control with Input Preshaping Method. [Proceeding of the 38th SICE Annual Conference, International Session Papers, Morioka, Japan, (1999), 967-972]

Liu Deman, Atsushi Konno, Masaru Uchiyama

210) 特異点適合法を用いた宇宙遠隔操作実験. [日本機械学会論文集（C 編）, **65** (636), (1999), 3268-3274]

妻木勇一, 小寺真司, Dragomir N. Nenchev, 内山勝

211) Slip compensated manipulation of an object with cooperating multiple robots. [ROBOTICA, **17** (5), (1999), 543-551]

Khalid Munawar and Masaru Uchiyama

212) An Experimental System for Dual-Arm Robot Teleoperation in Space with Concepts of Virtual Grip and Ball. [Proceedings of the Ninth International Conference on Advanced Robotics ('99 ICAR), Tokyo, Japan, (1999), 225-230]

W.K. Yoon, Y. Tsumaki, and M. Uchiyama

213) Vibration Suppression Control of Two Cooperative Flexible Manipulators Working in 3D Space. [Proceedings of the Ninth International Conference on Advanced Robotics ('99 ICAR), Tokyo, Japan, (1999), 385-390]

Mitsuhiro Yamano, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

214) Reaction Null-Space Control of Flexible Structure Mounted Manipulator Systems. [IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS AND AUTOMATION, **15** (6), (1999), 1011-1023]

Dragomir N. Nenchev, Kazuya Yoshida, Prasert Vichitkulsawat, and Masaru Uchiyama

215) Vibration suppression and zero reaction maneuvers of flexible space structure mounted manipulators. [Smart Materials and Structures, **8** (6), (1999), 847-856]

Kazuya Yoshida, Dragomir N Nenchev and Masaru Uchiyama

216) Implementation of Dual-Arm Cooperative Control by Exploiting Actuator Back-drivability. [Experimental Robotics VI, The Sixth International Symposium, Sydney, Australia, March 26-28, 1999, Peter Corke and James Trevelyan (Eds), Springer, (2000), 475-484]

Masaru Uchiyama and Yoshihiro Tanno, Kunio Miyawaki

217) Singularity-Consistent Parameterization of Robot Motion and Control. [The International Journal of Robotics Research, **19** (2), (2000), 159-182]

Dragomir N. Nenchev, Yuichi Tsumaki, Masaru Uchiyama

218) Dynamic Modeling of Two Cooperating Flexible Manipulators. [KSME International Journal, **14** (2), (2000), 188-196]

Jin-Soo Kim, Masaru Uchiyama

219) Experiments on Capturing a Floating Object by Two Flexible Manipulators. [Proceedings of the 2000 IEEE International Conference on Robotics and Automation, San Francisco, California, USA, (2000), 482-487]

Mitsuhiro Yamano, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

220) On the Stability Conditions for a Class of Parallel Manipulators. [Proceedings of the 2000 IEEE International Conference on Robotics and Automation, San Francisco, California, USA, (2000), 2386-2391]

M.M. Svinin, K. Ueda, M. Uchiyama

221) Motion control of dual-arm long-reach manipulators. [Advanced Robotics, **13** (6), (2000), 617-631]

AKIO GOUO, DRAGOMIR N. NENCHEV, KAZUYA YOSHIDA and MASARU UCHIYAMA

222) キャスティングにおけるテザー宇宙ロボットの運動制御. [日本機械学会論文集（C 編）, **66** (647), (2000), 2255-2261]

能見公博, Dragomir N. NENCHEV, 内山勝

223) 高速パラレルリンクロボットを応用したハイブリッドモーションシミュレーション. [日本機械学会論文集（C 編）, **66** (648), (2000), 2707-2712]

多羅尾進, 猪平栄一, 内山勝

224) 3 次元双腕フレキシブルマニピュレータの協調制御実験. [日本機械学会論文集（C 編）, **66** (649), (2000), 3063-3068]

山野光裕, 金鎮秀, 近野敦, 内山勝

225) Forward Kinematic Calibration Method for Parallel Mechanism Using Pose Data Measured by a Double Ball Bar System. [Proceedings of the Year 2000 Parallel Kinematic Machines International Conference, Ann Arbor, Michigan, USA, (2000), 57-62]

Hiromichi Ota, Teturo Shibukawa, Taizo Tooyama and Masaru Uchiyama

226) An approach towards decentralized control of cooperating non-autonomous multiple robots. [ROBOTICA, **18** (5), (2000), 495-504]

Khalid Munawar, Masayoshi Esashi and Masaru Uchiyama

227) Realization of a high-fidelity virtual world with a 6 d.o.f. haptic interface. [Advanced Robotics, **14** (5), (2000), 367-369]

YUICHI TSUMAKI, MASAHIRO KINAMI and MASARU UCHIYAMA

228) Experimental Verification of an Advanced Space Teleoperation System Using the Internet. [Journal of Robotics and Mechatronics, **12** (4), (2000), 356-363]

Y. Tsumaki, T. Goshozono, K. Abe, M. Uchiyama, R. Koeppe and G. Hirzinger

229) An Experimental Teleoperation System for Dual-Arm Space Robotics. [Journal of Robotics and Mechatronics, **12** (4), (2000), 378-384]

Woo-Keun Yoon, Yuichi Tsumaki and Masaru Uchiyama

230) A Force/Torque Sensor-less Realization of Fast and Dexterous Tasks with a Parallel Robot. [IECON-2000, 2000 IEEE International Conference on Industrial Electronics, Control and Instrumentation, Nagoya, Japan, (2000), 223-228]

D. Kim, M. Uchiyama

231) Development of a Light-Weight Biped Humanoid Robot. [Proceedings of the 2000 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Takamatsu, Japan, (2000), 1565-1570]

Atsushi Konno, Noriyoshi Kato, Satoshi Shirata, Tomoyuki Furuta, Masaru Uchiyama

232) Verification of an Advanced Space Teleoperation System Using Internet. [Proceedings of the 2000 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Takamatsu, Japan, (2000), 1167-1172]

Y. Tsumaki, T. Goshozono, K. Abe, M. Uchiyama, R. Koeppe and G. Hirzinger

233) Motion Simulation Using a High-Speed Parallel Link Mechanism. [Proceedings of the 2000 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Takamatsu, Japan, (2000), 1584-1589]

S. Tarao, E. Inohira, M. Uchiyama

234) Capturing a Spinning Object by Two Flexible Manipulators. [Proceedings of the 2000 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Takamatsu, Japan, (2000), 2036-2041]

Mitsuhiro Yamano, Atsushi Konno, Masaru Uchiyama and Tomohiro Miyabe

235) パラレルメカニズムのキャリブレーション方法の研究（第 2 報）—順運動学による機構パラメータのキャリブレーション—. [精密工学会誌, **66** (10), (2000), 1568-1572]

太田浩充, 渋川哲郎, 遠山退三, 内山勝

236) バーチャルレーダによる障害物情報提示システム. [日本ロボット学会誌, **19** (4), (2001), 492-498]

妻木勇一, 高橋三恵, 尹祐根, 内山勝

237) ハプティックインタフェースを用いた技術試験衛星 VII 型搭載ロボットアームの遠隔操作. [日本ロボット学会誌, **19** (4), (2001), 518-529]

尹祐根, 御所園敏彦, 川辺洋, 木南匡敬, 妻木勇一, 内山勝, 小田光茂, 土井利次

238) On the Stability and Stabilizability of Elastically Suspended Rigid Bodies. [Proceedings of the 2nd Workshop on Computational Kinematics, Seoul, Korea, (2001), 155-166]

M. Svinin, S. Hosoe, M. Uchiyama

239) Model-Based Teleoperation of a Space Robot on ETS-VII Using a Haptic Interface. [Proceedings of the 2001 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Seoul, Korea, (2001), 407-412]

Woo-Keun Yoon, Toshihiko Goshozono, Hiroshi Kawabe, Masahiro Kinami, Yuichi Tsumaki, Masaru Uchiyama, Mitsushige Oda and Toshitsugu Doi

240) On the Stiffness and Stability of Gough-Stewart Platforms. [Proceedings of the 2001 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Seoul, Korea, (2001), 3268-3273]

M.M. Svinin, S. Hosoe, M. Uchiyama

241) 3D Graphics-Based Off-line Task Teaching for a Force-Controlled High-Speed Parallel Robot. [Proceedings of the 2001 IEEE International Symposium on Assembly and Task Planning (ISATP2001), Fukuoka, Japan, (2001), 122-127]

D. Sato, Y. Ishii, T. Shitashimizu, D. Kim and M. Uchiyama

242) パラレルメカニズムのキャリブレーション方法の研究（第 3 報）—重力補償と重力を考慮した機構パラメータのキャリブレーション—. [精密工学会誌, **67** (7), (2001), 1114-1119]

太田浩充, 大坪和義, 内山勝, 遠山退三, 渋川哲郎

243) Tethered Robot Casting Using a Spacecraft-Mounted Manipulator. [Journal of Guidance, Control, and Dynamics, **24** (4), (2001), 827-833]

Masahiro Nohmi, Dragomir N. Nenchev, Masaru Uchiyama

244) Man-Machine Interface using Steering Wheel and Pedals for a Quadruped Walking Robot. [2001 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics Proceedings, Como, Italy, (2001), 57-62]

Atsushi Konno, Yusuke Mitsuya, Noriyoshi Kato and Masaru Uchiyama

245) Evaluation of the Different Master Device Approaches for a Model-Based Space Teleoperation System. [Proceedings of the 10th International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2001, Budapest, Hungary, (2001), 357-362]

Woo-Keun Yoon, Shuichi Tachihara, Yuichi Tsumaki and Masaru Uchiyama

246) バックドライバビリティを利用したパラレルロボットの高速柔軟作業制御システム. [計測自動制御学会論文集, **37** (9), (2001), 880-885]

金斗亨, 内山勝

247) ETS-VII 搭載マニピュレーターの遠隔操作時におけるマスタスレーブ方式と力ジョイスティック方式の比較. [日本機械学会論文集（C 編）, **67** (662), (2001), 3219-3226]

尹祐根, 妻木勇一, 内山勝, 小田光茂, 土井利次

248) An Approach Toward a Robust Object Recovery with Flexible Manipulators. [Proceedings of the 2001 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Maui, Hawaii, USA, (2001), 907-912]

Tomohiro Miyabe, Mitsuhiro Yamano, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

249) Analytical and Experimental Evaluation of Impact Dynamics on a High-Speed Zero G Motion Simulator. [Proceedings of the 2001 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Maui, Hawaii, USA, (2001), 1870-1875]

H. Kawabe, E. Inohira, T. Kubota, M. Uchiyama:

250) Realization of Fast and Dexterous Tasks by a DD Parallel Robot Using Motor Back-drivability. [Journal of Robotics and Mechatronics, **13** (5), (2001), 554-560]

Doohyung Kim and Masaru Uchiyama

251) 二物体のドッキングを想定したハイブリッドモーションシミュレーション. [日本機械学会論文集（C 編）, **67** (664), (2001), 3918-3923]

多羅尾進, 猪平栄一, 内山勝

252) On the Stability and Stabilizability of Elastically Suspended Rigid Bodies. [Electronic Journal of Computational Kinematics, **1** (1), (2002)]

M. Svinin, S. Hosoe, M. Uchiyama

253) Forward kinematic calibration and gravity compensation for parallel-mechanism-based machine tools. [Proc Instn Mech Engrs Vol 216 Part K: J Multi-body Dynamics, (2002), 39-49]

H Ota, T Shibukawa, T Tooyama and M Uchiyama

254) Design and Development of the Quadrupedal Research Platform JROB-2. [Proceedings of the 2002 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Washington, D.C., (2002), 1056-1061]

Atsushi Konno, Noriyoshi Kato, Yusuke Mitsuya, Masaru Uchiyama

255) Virtual Radar: An Obstacle Information Display System for Teleoperation. [Proceedings of the 2002 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Washington, D.C., (2002), 1185-1190]

Y. Tsumaki, M. Takahashi, W. K. Yoon and M. Uchiyama

256) On the Stiffness and Stiffness Control of Redundant Manipulators. [Proceedings of the 2002 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Washington, D.C., (2002), 2393-2399]

M.M. Svinin, S. Hosoe, M. Uchiyama, Z.W. Luo

257) 双腕フレキシブルマニピュレータの対象物捕獲作業における目標保持力の短時間での実現. [日本機械学会論文集（C 編）, **68** (672), (2002), 2374-2379]

宮部友博, 山野光裕, 近野敦, 内山勝

258) Telecommunicator: A Novel Robot System for Human Communications. [Proceedings of the 2002 IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, (2002), 35-40]

Y. Tsumaki, Y. Fujita, A. Kasai, C. Sato, D. N. Nenchev and M. Uchiyama

259) Cooperative Control of a Two-Arm Flexible Manipulator with Redundancy. [Proceedings of the 2002 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, EPFL, Lausanne, Switzerland, (2002), 2708-2713]

Tomohiro Miyabe, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

260) A Method for Analyzing Parallel Mechanism Stiffness including Elastic Deformations in the Structure. [Proceedings of the 2002 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, EPFL, Lausanne, Switzerland, (2002), 2875-2880]

Woo-Keun Yoon, Takashi Suehiro, Yuichi Tsumaki and Masaru Uchiyama

261) A singularly perturbed method for pole assignment control of a flexible manipulator. [ROBOTICA, **20** (6), (2002), 637-651]

Atsushi Konno, Liu Deman and Masaru Uchiyama

262) エポキシ樹脂系接着剤を用いたパラレルメカニズム用広揺動角ボールジョイントとロッドの設計. [日本機械学会論文集（C 編）, **68** (676), (2002), 3666-3672]

金斗亨, 阿部幸勇, 下清水武志, 佐藤大祐, 内山勝

263) EXPERIMENTAL EVALUATION OF THE TOUCHDOWN DYNAMICS FOR MUSES-C ASTEROID SAMPLING MISSION. [PROCEEDINGS OF THE TWENTY-THIRD INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON SPACE TECHNOLOGY AND SCIENCE (Selected Paper), **II** (ISTS2002-k-21), (2002), 1961-1966]

H. Kawabe, K. Yoshida, M. Uchiyama, T. Kubota

264) Vibration Mechanism of Constrained Spatial Flexible Manipulators. [JSME International Journal, Series C, **46** (1), (2003), 123-128]

Jin-Soo KIM and Masaru UCHIYAMA

265) A New Class of Hybrid Motion Simulation Using a Very Fast Parallel Robot. [Robotics Research, The Tenth International Symposium, Raymond A. Jarvis and Alexander Zelinsky (Eds.), Springer Tracts in Advanced Robotics, Volume 6, Editors: Bruno Siciliano, Oussama Khatib, Frans Groen, (2003), 531-544]

Masaru Uchiyama, Susumu Tarao, and Hiroshi Kawabe

266) 構造剛性解析に基づく改良型デルタ機構の設計. [日本機械学会論文集（C 編）, **69** (681), (2003), 1358-1365]

尹祐根, 末広尚志, 妻木勇一, 内山勝

267) Model-based robot teleoperation with haptic interface. [Industrial Robot: An International Journal, **30** (6), (2003), 584-591]

Woo-Keun Yoon, Yuichi Tsumaki and Masaru Uchiyama

268) A Compact Modified Delta Parallel Mechanism Design Based on Stiffness Analysis. [Proccedings of the 2003 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM2003), Kobe, Japan, (2003), 1262-1267]

Woo-Keun Yoon, Takashi Suehiro, Yuichi Tsumaki and Masaru Uchiyama

269) SINGULARITY ANALYSIS OF A NOVEL 4-DOFS PARALLEL ROBOT H4 BY USING SCREW THEORY. [Proceedings the 2003 ASME Design Engineering Technical Conference and Computers and Information in Engineering Conference, DETC2003, Chicago, Illinois, USA, (DETC2003/DAC-48822), (2003)]

Hee-Byoung Choi, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

270) An Order n Dynamic Simulator for a Humanoid Robot with a Virtual Spring-Damper Contact Model. [Proceedings of the 2003 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Taipei, Taiwan, (2003), 31-36]

Yoonkwon Hwang, Eiichi Inohira, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

271) Design and Control of a Novel 4-DOFs Parallel Robot H4. [Proceedings of the 2003 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Taipei, Taiwan, (2003), 1185-1190]

H.B. Choi, O. Company, F. Pierrot, A. Konno, T. Shibukawa, and M. Uchiyama

272) Automated Object Capturing with a Two-Arm Flexible Manipulato. [Proceedings of the 2003 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Taipei, Taiwan, (2003), 2529-2534]

Tomohiro Miyabe, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

273) Layered Multi Agent Architecture with Dynamic Reconfigurability. [Proceedings of the 2003 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Taipei, Taiwan, (2003), 4060-4065]

Eiichi Inohira, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

274) Task Teaching to a Force-Controlled High-Speed Parallel Robot. [Proceedings of the 2003 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Taipei, Taiwan, (2003), 4110-4115]

Daisuke Sato, Takeshi Shitashimizu and Masaru Uchiyama

275) An Adaptive Gait for Quadruped Robots to Walk on a Slope. [Proceedings of the 2003 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Las Vegas, Nevada, USA, (2003), 589-594]

Atsushi Konno, Katsuhisa Ogasawara, Yoonkwon Hwang, Eiichi Inohira and Masaru Uchiyama

276) A Directional Deflection Sensor Beam for Very Small Force/Torque Measurement. [Proceedings of the 2003 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Las Vegas, Nevada, USA, (2003), 1056-1061]

Koyu Abe, Yusuke Tanida, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

277) Whole Body Cooperative Tasks and Static Stability Evaluations for a Humanoid Robot. [Proceedings of the 2003 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Las Vegas, Nevada, USA, (2003), 1901-1906]

Yoonkwon Hwang, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

278) Closed-Form Solutions for the Forward Kinematics of a 4-DOFs Parallel Robot H4. [Proceedings of the 2003 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Las Vegas, Nevada, USA, (2003), 3312-3317]

Hee-Byoung Choi, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

279) Cooperative Control of a 3D Dual-Flexible-Arm Robot. [Journal of Intelligent and Robotic Systems, **39** (1), (2004), 1-15]

MITSUHIRO YAMANO, JIN-SOO KIM, ATSUSHI KONNO and MASARU UCHIYAMA

280) An Approach Toward an Automated Object Retrieval Operation with a Two-Arm Flexible Manipulator. [The International Journal of Robotics Research, **23** (3), (2004), 275-291]

Tomohiro Miyabe, Atsushi Konno, Masaru Uchiyama, Mitsuhiro Yamano

281) 新型 4 自由度パラレルロボット H4 の設計及び動力学シミュレーション. [日本機械学会論文集（C 編）, **70** (691), (2004), 798-803]

崔熺丙, Olivier COMPANY, François PIERROT, 近野敦, 渋川哲郎, 阿部幸勇, 佐藤大祐, 内山勝

282) FEM Analysis of a Directional Deflection Sensor Beam Structure for Small Force/Torque Measurement. [Proceedings of International Conference on Precision Engineering (ICoPE2003/04), Singapore, (2004), 628-634]

Koyu Abe, Yusuke Tanida, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

283) パラレル機構の構造剛性解析. [日本機械学会論文集（C 編）, **70** (694), (2004), 1778-1786]

尹祐根, 末広尚士, 妻木勇一, 内山勝

284) Model-Based Space Robot Teleoperation of ETS-VII Manipulator. [IEEE Transactions on Robotics and Automation, **20** (3), (2004), 602-612]

Woo-Keun Yoon, Toshihiko Goshozono, Hiroshi Kawabe, Masahiro Kinami, Yuichi Tsumaki, Masaru Uchiyama, Mitsushige Oda, and Toshitsugu Doi

285) Stiffness Analysis and Design of a Compact Modified Delta Parallel Mechanism. [ROBOTICA, **22** (4), (2004), 463-475]

Woo-Keun Yoon, Takashi Suehiro, Yuichi Tsumaki and Masaru Uchiyama

286) Design and Development of a Light-Weight Biped Humanoid Robot Saika-4. [Proceedings of 2004 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Sendai, Japan, (2004), 148-153]

Satoru Shirata, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

287) Inverse Dynamic Analysis of a 4-DOF Parallel Robot H4. [Proceedings of 2004 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Sendai, Japan, (2004), 3501-3506]

Hee-Byoung Choi, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

288) 順次処理における動的再構成機能を備えた実時間制御ソフトウェア. [日本ロボット学会誌, **22** (8), (2004), 1021-1030]

猪平栄一, 近野敦, 内山勝

289) ヒューマノイドロボット高速動力学シミュレータの開発. [日本ロボット学会誌, **23** (1), (2005), 113-123]

黄潤權, 近野敦, 小笠原克久, 猪平栄一, 内山勝

290) Dexterous Motion Design for a DD Parallel Robot. [Robotics Research, The Eleventh International Symposium, Paolo Dario and Raja Chatila (Eds.), Springer Tracts in Advanced Robotics, Volume 15, Editors: Bruno Siciliano, Oussama Khatib, Frans Groen, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, (2005), 26-35]

Masaru Uchiyama and Daisuke Sato

291) Design and Development of a High Speed Binocular Camera Head. [Proceedings of the 2005 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Barcelona, Spain, (2005), 797-804]

Teppei Tsujita, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

292) 小型 6 自由度ハプティックインタフェースの開発. [日本ロボット学会誌, **23** (4), (2005), 474-481]

妻木勇一, 成瀬仁, 木南匡敬, 伊能寛, 阿部幸勇, 内山勝

293) Structural Analysis of Directional Deflection Beams. [Journal of Robotics and Mechatronics, **17** (3), (2005), 359-366]

Koyu Abe, Yusuke Tanida, and Masaru Uchiyama

294) A Plantar H-slit Force Sensor for Humanoid Robots to Detect the Reaction Forces. [Proceedings 2005 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Edmonton, Alberta, Canada, (2005), 1470-1475]

Atsushi Konno, Yusuke Tanida, Koyu Abe, and Masaru Uchiyama

295) Working Postures for Humanoid Robots to Generate Large Manipulation Force. [Proceedings 2005 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Edmonton, Alberta, Canada, (2005), 1788-1793]

Atsushi Konno, Yoonkwon Hwang, Seikou Tamada, and Masaru Uchiyama

296) A Humanoid Robot to Perform Tasks in Which Impact Dynamics is Utilized. [Proceedings 36th International Symposium on Robotics (ISR 2005), Tokyo, Japan, (2005), 1-6]

Masaru Uchiyama, Atsushi Konno, Daisuke Sato, Takaaki Matsumoto, Yu Ishida, and Toshiyuki Ishihara

297) Soft Tissue Pushing Operation Using a Haptic Interface for Simulation of Brain Tumor Resection. [Journal of Robotics and Mechatronics, **18** (5), (2006), 634-642]

Daisuke Sato, Ryosuke Kobayashi, Akira Kobayashi, Shohei Fujino, and Masaru Uchiyama

298) Task Teaching System for a Force-Controlled Parallel Robot Using Multiple Teaching Modes with Human Demonstration Data. [Proceedings of the 2006 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Orlando, Florida, (2006), 3960-3965]

Daisuke Sato, Ryosuke Kobayashi, Akira Kobayashi, and Masaru Uchiyama

299) ロボットビジョンシステムのための積層型並列リコンフィギャラブル画像処理プロセッサの設計. [電子情報通信学会論文誌, **J89-D** (6), (2006), 1141-1152]

杉村武昭, 小西雄太, 出口淳, 石原聡之, 福島誉史, 近野敦, 内山勝, 小柳光正

300) Visual Servoing Experiment using a 3D Flexible-Link Manipulator. [Proceedings of the 2006 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Beijing, China, (2006), 1224-1229]

Xin Jiang, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

301) Development of a High Speed Vision System for Mobile Robots. [Proceedings of the 2006 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Beijing, China, (2006), 1372-1377]

Atsushi Konno, Ryo Uchikura, Toshiyuki Ishihara, Teppei Tsujita, Takeaki Sugimura, Jun Deguchi, Mitsumasa Koyanagi, and Masaru Uchiyama

302) Human-Like Approach to Footstep Planning Among Obstacles for Humanoid Robots. [Proceedings of the 2006 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Beijing, China, (2006), 5490-5495]

Yasar Ayaz, Khalid Munawar, M. Bilal Malik, Atsushi Konno, Masaru Uchiyama

303) A Humanoid Robot that Breaks Wooden Boards Applying Impulsive Force. [Proceedings of the 2006 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Beijing, China, (2006), 5919-5924]

Takaaki Matsumoto, Atsushi Konno, Linlin Gou and Masaru Uchiyama

304) Development of a Highly Accurate Ball Joint to Use Epoxy-Type Bond for Sliding Surface. [AISM2006, Second Asia International Symposium on Mechatronics, Hong Kong, (AISM2006-B4-05), (2006), 1-5]

Koyu ABE, Daisuke SATO, Masaru UCHIYAMA

305) Design of a Compact 6-DOF Haptic Device to Use Parallel Mechanisms. [Robotics Research, Results of the 12th International Symposium ISRR, Sebastian Thrun, Rodney Brooks, Hugh Durrant-Whyte (Eds.), STAR 28, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, (2007), 145-162]

Masaru Uchiyama, Yuichi Tsumaki, and Woo-Keun Yoon

306) HUMAN-LIKE APPROACH TO FOOTSTEP PLANNING AMONG OBSTACLES FOR HUMANOID ROBOTS. [International Journal of Humanoid Robotics, **4** (1), (2007), 125-149]

YASAR AYAZ, KHALID MUNAWAR, MOHAMMAD BILAL MALIK, ATSUSHI KONNO and MASARU UCHIYAMA

307) 摺動部にエポキシ樹脂を用いた高精度ボールジョイントの開発. [精密工学会誌, **73** (4), (2007), 439-443]

阿部幸勇, 佐藤大祐, 内山勝

308) A Vision-Based Endpoint Trajectory and Vibration Control for Flexible Manipulators. [Proceedings of the 2007 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Roma, Italy, (2007), 3427-3432]

Xin Jiang, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

309) 高速ステレオカメラヘッドの設計と開発. [計測自動制御学会論文集, **43** (5), (2007), 418-427]

辻田哲平, 近野敦, 内山勝

310) Overload Protection Mechanisms for Force Detecting Beam in a Force Sensor. [Proceedings of the 2007 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, Harbin, China, (2007), 2662-2667]

Koyu Abe, Masaru Uchiyama

311) ヒューマノイドロボット用重力補償機構の実験的検証. [日本機械学会論文集（C 編）, **73** (734), (2007), 2734-2741]

白田聡, 近野敦, 内山勝

312) Design and Evaluation of a Gravity Compensation Mechanism for a Humanoid Robot. [Proceedings of the 2007 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, San Diego, CA, USA, (2007), 3635-3640]

Satoru Shirata, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

313) 生体軟組織の切断操作感覚を提示するマイクロ剪刀型ハプティックデバイスの開発. [日本ロボット学会誌, **26** (1), (2008), 82-89]

藤野翔平, 小林輝, 佐藤大祐, 内山勝

314) Modified PID Control of a Single-Link Flexible Robot. [Advanced Robotics, **22** (4), (2008), 433-449]

T. Mansour, A. Konno and M. Uchiyama

315) Overload Protection Mechanisms for Force Detecting Beam in a Force Sensor. [Journal of Robotics and Mechatronics, **20** (2), (2008), 316-321]

Koyu Abe and Masaru Uchiyama

316) Hybrid Simulation of a Dual-Arm Space Robot Colliding with a Floating Object. [2008 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Pasadena, CA, USA, (2008), 1201-1206]

Ryohei Takahashi, Hiroto Ise, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama, Daisuke Sato

317) Singularity Avoidance by Inputting Angular Velocity to a Redundant Axis During Cooperative Control of a Teleoperated Dual-Arm Robot. [2008 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Pasadena, CA, USA, (2008), 2013-2018]

Masanori Hayakawa, Keiko Hara, Daisuke Sato, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

318) Displaying Feeling of Cutting by a Micro-Scissors Type Haptic Device. [2008 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Pasadena, CA, USA, (2008), 2067-2072]

Shohei Fujino, Daisuke Sato, Koyu Abe, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

319) Experimental Verification on Vibration Suppression of a Flexible Manipulator Using MPID Controller. [2008 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Pasadena, CA, USA, (2008), 2896-2901]

Tamer Mansour, Xin Jiang, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

320) Development of a Robot Car Wiring System. [Proceedings of the 2008 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, Xi'an, China, (2008), 862-867]

Kyong-mo Koo, Xin Jiang, Kohei Kikuchi, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

321) Humanoid Robot Motion Generation for Nailing Task. [Proceedings of the 2008 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, Xi'an, China, (2008), 1024-1029]

Teppei Tsujita, Atsushi Konno, Shunsuke Komizunai, Yuki Nomura, Takuya Owa, Tomoya Myojin, Yasar Ayaz and Masaru Uchiyama

322) Experiments on Hammering a Nail by a Humanoid Robot HRP-2. [ROMANSY 17, ROBOT DESIGN, DYNAMICS, AND CONTROL, PROCEEDINGS OF THE SEVENTEENTH CISM-IFToMM SYMPOSIUM, EDITED BY ATSUO TAKANISHI, YOSHIHIKO NAKAMURA, BODO HEIMANN, Tokyo, Japan, (2008), 325-331]

Shunsuke Komizunai, Teppei Tsujita, Fumiya Nishii, Yuki Nomura, Takuya Owa, and Atsushi Konno, Masaru Uchiyama

323) 可変剛性を有する関節機構. [日本機械学会論文集（C 編）, **74** (744), (2008), 2045-2051]

船川幸寛, 近野敦, 内山勝

324) 双腕宇宙ロボットによる回転体把持作業のハイブリッドシミュレーション. [日本ロボット学会誌, **26** (6), (2008), 590-598]

高橋遼平, 佐藤大祐, 近野敦, 内山勝

325) Optimization of Impact Motions for Humanoid Robots. [Proceedings of the 2008 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Nice, France, (2008), 647-652]

Atsushi Konno, Tomoya Myojin, Teppei Tsujita and Masaru Uchiyama

326) Human Demonstration Data for Fast Task Teaching. [Proceedings of the 2008 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Nice, France, (2008), 961-966]

Samuel Okodi, Xin Jiang, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

327) Analysis of Nailing Task Motion for a Humanoid Robot. [Proceedings of the 2008 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Nice, France, (2008), 1570-1575]

Teppei Tsujita, Atsushi Konno, Shunsuke Komizunai, Yuki Nomura, Takuya Owa, Tomoya Myojin, Yasar Ayaz and Masaru Uchiyama

328) Vibration Suppression Control of a Flexible Arm Using Image Features of Unknown Objects. [Proceedings of the 2008 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Nice, France, (2008), 3783-3788]

Xin Jiang, Yosuke Yabe, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

329) Hovering Control of a Tail-Sitter VTOL Aerial Robot. [Journal of Robotics and Mechatronics, **21** (2), (2009), 277-283]

Koichi Kita, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

330) Planning Footsteps in Obstacle Cluttered Environments. [2009 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, Singapore, (2009), 156-161]

Yasar Ayaz, Atsushi Konno, Khalid Munawar, Teppei Tsujita and Masaru Uchiyama

331) Closed-Form Forward Kinematics Solutions of a 4-DOF Parallel Robot. [International Journal of Control, Automation, and Systems, **7** (5), (2009), 858-864]

Hee-Byoung Choi, Atsushi Konno, Masaru Uchiyama

332) Contact Dynamics Modeling of a Humanoid Robot for Tasks Utilizing Impact Dynamics. [Proceedings of 2009 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, (2009), 447-452]

Teppei Tsujita, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

333) Analysis of Human Dexterity While Performing Tasks and Its Implementation on a Humanoid Robot. [Proceedings of the Sixth International Conference on Flow Dynamics, (2009), 350-351]

Shunsuke Komizunai, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

334) Footstep Planning for Humanoid Robots Among Obstacles of Various Types. [Proceedings of the IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, (2009), 361-366]

Yasar Ayaz, Takuya Owa, Teppei Tsujita, Atsushi Konno, Khalid Munawar and Masaru Uchiyama

335) H 形スリットを持つダブルビーム型ロードセルの変形機構を用いた荷重位置と実荷重の同時測定. [精密工学会誌, **76** (10), (2010), 1200-1205]

阿部幸勇, 内山勝

336) H 形スリットを持つダブルビーム型ロードセルにおける過負荷防止機構. [精密工学会誌, **76** (11), (2010), 1299-1304]

阿部幸勇, 内山勝

337) Design, Implementation, and Performance Evaluation of a 4-DOF Parallel Robot. [ROBOTICA, **28** (1), (2010), 107-118]

Hee-Byoung Choi, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

338) Tuning of MPID Control for a Flexible Manipulator Using a Neural Network. [Journal of Robotics and Mechatronics, **22** (1), (2010), 82-90]

Tamer Mansour, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

339) Inverse Dynamics Analysis of a 4-DOF Parallel Robot H4. [Advanced Robotics, **24** (1-2), (2010), 159-177]

Hee-Byoung Choi, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

340) Analytic Singularity Analysis of a 4-DOF Parallel Robot Based on Jacobian Deficiencies. [International Journal of Control, Automation, and Systems, **8** (2), (2010), 378-384]

Hee-Byoung Choi, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

341) Transitions Between Level-Flight and Hovering of a Tail-Sitter VTOL Aerial Robot. [Advanced Robotics, **24** (5-6), (2010), 763-781]

Koichi Kita, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

342) Vision-Based Task-Level Control of a Flexible-Link Manipulator. [Advanced Robotics, **24** (7), (2010)]

Xin Jiang, Atsuhi Konno and Masaru Uchiyama

343) A Hovering Control Strategy for a Tail-Sitter VTOL UAV that Increases Stability Against Large Disturbance. [Proceedings of 2010 IEEE International Conference on Robotics and Automation, (2010), 54-59]

Takaaki Matsumoto, Koichi Kita, Ren Suzuki, Atsushi Oosedo, Kenta Go, Yuta Hoshino, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

344) Intuitive Human Skill Reconstruction for Compliance Control. [Proceedings of 2010 IEEE International Conference on Robotics and Automation, (2010), 5576-5581]

Samuel M. Okodi, Xin Jiang, Satoko Abiko, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

345) Delay Time Compensation for a Hybrid Simulator. [Advanced Robotics, **24** (8-9), (2010), 1081-1098]

Kohei Osaki, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

346) Application of Robot Service by using RT Components. [Proceedings of the 5th International Conference on Advanced Mechatronics, (2010), 498-503]

Yuki Nomura, Takahiro Kikuchi, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

347) Robotized Assembly of a Wire Harness in Car Production Line. [Proceedings of 2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, (2010), 490-495]

Xin Jiang, Kyongmo Koo, Kohei Kikuchi, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

348) Optimization of Impact Motions for Humanoid Robots Considering Multibody Dynamics and Stability. [Proceedings of 2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, (2010), 718-725]

Teppei Tsujita, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

349) Agile Turnaround Using Post-Stall Maneuvers for Tail-Sitter VTOL UAVs. [Proceedings of 2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, (2010), 1612-1617]

Takaaki Matsumoto, Atsushi Konno, Ren Suzuki, Atsushi Oosedo, Kenta Go, and Masaru Uchiyama

350) Teleoperation of a Tail-sitter VTOL UAV. [Proceedings of 2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, (2010), 1618-1623]

Ren Suzuki, Takaaki Matsumoto, Yuta Hoshino, Atsushi Konno, Kenta Go, Atsushi Oosedo, and Masaru Uchiyama

351) Asymmetric Stiffness Model of a Human Hand. [Proceedings of 2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, (2010), 5034-5041]

Satoko Abiko, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

352) Biped walking of a humanoid robot on sand. [Proceedings of the Sixth International Conference on Flow Dynamics, (2010), 608-609]

Shunsuke Komizunai, Atsushi Konno, Satoko Abiko and Masaru Uchiyama

353) Brain Surgery Simulation using FEM. [Proceedings of the Sixth International Conference on Flow Dynamics, (2010), 612-613]

Masano Nakayama, Satoko Abiko, Xin Jiang, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

354) Development of a Static Sinkage Model for a Biped Robot on Loose Soil. [Proceedings of 2010 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, (2010), 61-66]

Shunsuke Komizunai, Atsushi Konno, Satoko Abiko and Masaru Uchiyama

355) Simulation of Surgical Dissection Using a Dynamic Deformation Model. [Proceedings of 2010 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, (2010), 90-95]

Xiaoshuai Chen, Masano Nakayama, Atsushi Konno, Xin Jiang, Satoko Abiko, and Masaru Uchiyama

356) Verification of the Versatility of the RT Modules by the Multiple Robots Platform. [Proceedings of 2010 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, (2010), 206-211]

Yuki Nomura, Shuhei Ogawa, Takahiro Kikuchi, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

357) Autonomous Takeoff and Landing of an Unmanned Aerial Vehicle. [Proceedings of 2010 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, (2010), 248-253]

Kouji Masuko, Ippei Takahashi, Shuhei Ogawa, Meng-Hung Wu, Atsushi Oosedo, Takaaki Matsumoto, Kenta Go, Fumihito Sugai, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

358) Design and Simulation of a Quad Rotor Tail-Sitter Unmanned Aerial Vehicle. [Proceedings of 2010 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, (2010), 254-259]

Atsushi Oosedo, Atsushi Konno, Takaaki Matumoto, Kenta Go, Kouji Masuko, Satoko Abiko and Masaru Uchiyama

359) End Effector Constrained Path Planning for 7DOF Manipulator. [Proceedings of 2010 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, (2010), 287-292]

Kyongmo Koo, Xin Jiang, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

360) Clamp Grasping and Insertion Task Automation for Automobile Industry. [Proceedings of 2010 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, (2010), 293-298]

Kyongmo Koo, Xin Jiang, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

361) Robotized Assembly of a Wire Harness in Car Production Line. [Advanced Robotics, **25** (3), (2011), 473-489]

Xin Jiang, Kyong-mo Koo, Kohei Kikuchi, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

362) Wrist Camera Based Vibration Suppression Control for a Flexible Manipulator. [Advanced Robotics, **25** (6-7), (2011), 805-823]

Xin Jiang, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

363) Linear Elastic Fracture Model for Brain Surgery Simulation. [Proceedings of 2011 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, (2011), 333-338]

Masano Nakayama, Atsushi Konno, Xin Jiang, Satoko Abiko, and Masaru Uchiyama

364) A Cooperative Industrial Partner Robot for Handling Heavy Parts. [Proceedings of 2011 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, (2011), 416-421]

Song Gi Lee, Xin Jiang, Koyu Abe, Satoko Abiko, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

365) Stable Soft Tissues Fracture Simulation for Surgery Simulator. [Journal of Robotics and Mechatronics, **23** (4), (2011), 589-597]

Masano Nakayama, Satoko Abiko, Xin Jiang, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

366) A Human-Like Approach Towards Humanoid Robot Footstep Planning. [International Journal of Advanced Robotic Systems, **8** (4), (2011), 98-109]

Yasar Ayaz, Atsushi Konno, Khalid Munawar, Teppei Tsujita, Shunsuke Komizunai and Masaru Uchiyama

367) An Impact Dynamics Model and Sequential Optimization to Generate Impact Motions for a Humanoid Robot. [International Journal of Robotics Research, **30** (13), (2011), 1596-1608]

Atsushi Konno, Tomoya Myojin, Takaaki Matsumoto, Teppei Tsujita, and Masaru Uchiyama

368) Verification of Blunt Dissection Simulation for Brain Surgery. [Proceedings of Eighth International Conference on Flow Dynamics, Sendai, Japan, (2011), 520-521]

Masano Nakayama, Xin Jiang, Satoko Abiko, Atsushi Konno, Masaru Uchiyama

369) Stabilization of Hardware in the Loop Simulation. [Proceedings of Eighth International Conference on Flow Dynamics, Sendai, Japan, (2011), 616-617]

Fumihito Sugai, Xin Jiang, Satoko Abiko, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

370) Slip Characteristics Identification for Biped Walking of a Humanoid Robot on Sand. [Proceedings of Eighth International Conference on Flow Dynamics, Sendai, Japan, (2011), 622-623]

Shunsuke Komizunai, Atsushi Konno, Satoko Abiko and Masaru Uchiyama

371) Development of a Wire Harness Assembly Motion Planner for Redundant Multiple Manipulators. [Journal of Robotics and Mechatronics, **23** (6), (2011), 907-918]

Kyongmo Koo, Xin Jiang, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

372) A Human Assistant Robot System for Handling Heavy Mechanical Parts in Assembly Lines. [Proceedings of 2011 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, Kyoto, Japan, (2011), 732-737]

Songgi LEE, Xin JIANG, Koyu ABE, Satoko ABIKO, Atsushi KONNO and Masaru UCHIYAMA

373) Identification of Physical Properties of Swine Liver for Surgical Simulation Using a Dynamic Deformation Model. [Proceedings of 2011 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, Kyoto, Japan, (2011), 655-660]

Xiaoshuai Chen, Masano Nakayama,Teppei Tsujita, Xin Jiang, Satoko Abiko, Koyu Abe, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

374) Cooperative Object Transportation by Multiple Humanoid Robots. [Proceedings of 2011 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, Kyoto, Japan, (2011), 779-784]

Meng-Hung Wu, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

375) Design and Attitude Control of a Quad-Rotor Tail-Sitter Vertical Takeoff and Landing Unmanned Aerial Vehicle. [Advanced Robotics, **26** (3, 4), (2012), 307-326]

Atsushi Oosedo, Atsushi Konno, Takaaki Matsumoto, Kenta Go, Koji Masuko, and Masaru Uchiyama

376) DYNAMIC SIMULATION OF BIPED WALKING ON LOOSE SOIL. [International Journal of Humanoid Robotics, **9** (4), (2012), 1250032-(20)]

SHUNSUKE KOMIZUNAI, ATSUSHI KONNO, SATOKO ABIKO, XIN JIANG and MASARU UCHIYAMA

377) Biped Walking of a Humanoid Robot on Loose Soil. [4th GMSI International Symposium, University of Tokyo, Global Center of Excellence for Mechanical Systems Innovation, Tokyo, Japan, (2012)]

Shunsuke Komizunai, Atsushi Konno, Satoko Abiko, Masaru Uchiyama

378) Development of a Haptic Interface Using MR Fluid for Displaying Cutting Forces of Soft Tissues. [Proceedings of 2012 IEEE International Conference on Robotics and Automation, RiverCentre, Saint Paul, Minnesota, USA, (2012), 1044-1049]

Teppei Tsujita, Manabu Ohara, Kazuya Sase, Atsushi Konno, Masano Nakayama, Koyu Abe and Masaru Uchiyama

379) Collaborative Haptic Interaction in Virtual Environment of Multi-Operator Multi-Robot Teleoperation Systems. [SICE Annual Conference 2012, Akita University, Akita, Japan, (2012), 1585-1590]

Nguyen Truong Thanh, Xin Jiang, Satoko Abiko, Teppei Tsujita, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

380) Delay Time Compensation of a Hardware in the Loop Simulation Based on Contact Dynamics Model. [Proceedings of Ninth International Conference on Flow Dynamics, Sendai, Japan, (2012), 600-601]

Fumihito Sugai, Satoko Abiko, Xin Jiang, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

381) Design and Hovering Control of an Asterisk Type Quad Rotor Tail-Sitter Unmanned Aerial Vehicle. [Proceedings of Ninth International Conference on Flow Dynamics, Sendai, Japan, (2012), 668-669]

Atsushi Oosedo, Atsushi Konno, Satoko Abiko and Masaru Uchiyama

382) Hybrid Simulation of Capturing a Massive Payload by Space Manipulators. [Proceedings of Ninth International Conference on Flow Dynamics, Sendai, Japan, (2012), 674-675]

Ippei Takahashi, Satoko Abiko, Xin Jiang, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

383) Accuracy Improvement of Delay Time Compensation Based on the Coefficient of Restitution for a Hybrid Simulator. [2012 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Vilamoura, Algarve, Portugal, (2012), 5046-5051]

Yoshikazu Satake, Satoko Abiko, Xin Jiang, Atsushi Konno, and Masaru Uchiyama

384) Development of an Eddy Current Brake System for Detumbling Malfunctioning Satellites. [Proceedings of 2012 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII), Fukuoka, Japan, (2012), 325-330]

Fumihito Sugai, Satoko Abiko, Teppei Tsujita, Xin Jiang, and Masaru Uchiyama

385) Design and evaluation of an encountered-type haptic interface using MR fluid for surgical simulators. [Advanced Robotics, **27** (7), (2013), 525-540]

Teppei Tsujita, Kazuya Sase, Atsushi Konno, Masano Nakayama, Xiaoshuai Chen, Koyu Abe and Masaru Uchiyama

386) Development of a Quad Rotor Tail-Sitter VTOL UAV without Control Surfaces and Experimental Verification. [Proceedings of 2013 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Karlsruhe, Germany, (2013), 317-322]

Atsushi Oosedo, Satoko Abiko, Atsushi Konno, Takuya Koizumi, Tatuya Furui and Masaru Uchiyama

387) Compensation for dead band of force measurement based on the coefficient of restitution in a hybrid simulator. [Advanced Robotics, **27** (12), (2013), 907-917]

Fumihito Sugai, Satoko Abiko, Xin Jiang, Atsushi Konno and Masaru Uchiyama

388) Detumbling an Uncontrolled Satellite with Contactless Force by Using an Eddy Current Brake. [2013 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), Tokyo, Japan, (2013), 783-788]

Fumihito Sugai, Satoko Abiko, Teppei Tsujita, Xin Jiang, and Masaru Uchiyama

389) Displaying Cutting Force of Soft Tissue Using MR Fluid for Surgical Simulators. [IEEE Haptics Symposium, Houston, Tx, USA, (2014), 283-288]

Takuya Kameyama, Teppei Tsujita, Atsushi Konno, Xin Jiang, Satoko Abiko, Masaru Uchiyama

390) Hybrid Motion Simulator for Capturing H-II Transfer Vehicle by Flexible Space Manipulator. [The 12th International Symposium on Artificial Intelligence, Robotics and Automation in Space, Montreal, Canada, (2014), 1-8]

Ippei Takahashi, Satoko Abiko, Xin Jiang, Teppei Tsujita, Masaru Uchiyama, Hiroki Nakanishi, Hiroshi Ueno, and Mitsushige Oda

391) Delay time compensation based on coefficient of restitution for collision hybrid motion simulator. [Advanced Robotics, **28** (17), (2014), 1177-1188]

Satoko Abiko, Yoshikazu Satake, Xin Jiang, Teppei Tsujita and Masaru Uchiyama

392) Proposition and evaluation of a collision detection method for real time surgery simulation of opening a brain fissure. [ROBOMECH Journal 2014, **1** (6), (2014)]

Akira Fukuhara, Teppei Tsujita, Kazuya Sase, Atsushi Konno, Xin Jiang, Satoko Abiko and Masaru Uchiyama

393) 宇宙ステーション補給機 HTV 捕獲のハイブリッドモーションシミュレータの構築. [日本航空宇宙学会論文集, **62** (6), (2014), 204-211]

高橋一平, 安孫子聡子, 姜欣, 辻田哲平, 内山勝, 中西洋喜, 上野浩史, 小田光茂

394) Optimization of Retraction in Neurosurgery to Avoid Damage Caused by Deformation of Brain Tissues. [Proceedings of the 2014 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, Bali, Indonesia, (2014), 588-594]

Akira Fukuhara, Teppei Tsujita, Kazuya Sase, Atsushi Konno, Xin Jiang, Satoko Abiko and Masaru Uchiyama

---

総説・解説記事

1) ロボットハンドの構成—各部の構造とその機器 · 部品—. [自動化技術, **11** (1), (1979), 16-21]

内山勝

2) マイクロコンピュータの計測への応用. [計測技術, **9** (4), (1981), 34-37]

内山勝

3) メカトロニクスとコントロール. [機械設計別冊, **25** (9), (1981), 126-150]

内山勝

4) 流量信号発生器. [機械設計別冊, **25** (9), (1981), 165-173]

内山勝，箱守京次郎

5) レーザ流速計の制御と信号処理. [機械設計別冊, **25** (9), (1981), 174-184]

内山勝，箱守京次郎

6) ロボットの運動制御—とくに手の制御問題について—. [応用物理, **51** (6), (1982), 666-671]

内山勝

7) マニピュレーション技術の現状と将来. [日本ロボット学会誌, **1** (2), (1983), 4-9]

内山勝

8) 英国におけるロボットの技術開発. [システムと制御, **27** (9), (1983), 549-557]

内山勝

9) ロボットのダイナミックス. [機械の研究, **36** (1), (1984), 131-136]

内山勝

10) ロボットアームの機構解析と評価. [コンピュートロール, **9**, (1985), 35-46]

内山勝

11) ロボットアームの機構とその解析. [計測と制御, **25** (1), (1986), 7-14]
内山勝

12) マニピュレータの動的力センシング. [精密工学会誌, **52** (4), (1986), 623-626]
内山勝

13) ロボットの手と腕はこうして動く. [SUT Bulletin, **3** (5), (1986), 22-25]
内山勝

14) ロボットのセンサフィードバック技術—最近の研究成果と動向—. [機械の研究, **39** (1), (1987), 1-6]
内山勝

15) 物体操作と力情報検出. [計測と制御, **26** (2), (1987), 111-116]
内山勝

16) ロボット力覚センサのシステム設計論. [システムと制御, **31** (2), (1987), 103-112]
内山勝

17) ロボットアームの制御論. [学術月報, **41** (4), (1988), 26-31]
内山勝

18) フレキシブルアームの可補償性. [日本ロボット学会誌, **6** (5), (1988), 455-458]
内山勝

19) Control of Robot Arms. [JSME International Journal, Series Ⅲ, **32** (1), (1989), 1-9]
Masaru Uchiyama

20) 衛星搭載ロボットの運動制御. [計測と制御, **28** (12), (1989), 1053-1058]
内山勝

21) 管内非定常流速分布のモデルベースト計測. [計測と制御, **29** (9), (1990), 826-829]
内山勝

22) 複数ロボットの協調制御. [機械の研究, **43** (1), (1991), 165-172]
内山勝

23) 複腕協調制御. [計測と制御, **30** (5), (1991), 389-394]
内山勝

24) ロボットダイナミクス（機械工学年鑑特集、4.4）. [日本機械学会誌, **94** (873), (1991), 645-645]
内山勝

25) マニピュレーション技術（機械工学年鑑特集、14.2.1）. [日本機械学会誌, **94** (873), (1991), 686-686]
内山勝

26) Robots paralléles. Du laboratoire à l'atelier. [Hermès, Revue d'automatique et de productique appliquées, **5** (2), (1992), 49-55]
François Pierrot, Pierre Dauchez, Masaru Uchiyama

27) パラレルマニピュレータの機構と特性. [日本ロボット学会誌, **10** (6), (1992), 715-720]
内山勝

28) 接触状態のシミュレーション. [日本ロボット学会誌, **11** (2), (1993), 201-205]
内山勝

29) 力覚に基づいたロボットの行動. [日本ロボット学会誌, **11** (8), (1993), 1164-1170]
内山勝

30) フレキシブル · マニピュレータの軌道制御. [日本ロボット学会誌, **12** (2), (1994), 184-191]

内山勝

31) Structures and characteristics of parallel manipulators. [ADVANCED ROBOTICS: The International Journal of the Robotics Society of Japan, **8** (6), (1994), 545-557]

MASARU UCHIYAMA

32) 高速ロボット機構. [精密工学会誌, **60** (10), (1994), 1403-1409]

内山勝

33) Space Robotics Research at Space Machines Laboratory, Department of Aeronautics and Space Engineering, Tohoku University - Research on Space Machines Aiming at the 21st Century -. [Journal of Robotics and Mechatronics, **6** (5), (1994), 346-350]

Masaru Uchiyama

34) High-Speed Robot Mechanisms. [Journal of Advanced Automation Technology, **7** (3), (1995), 147-153]

Masaru Uchiyama

35) 〔特集〕機械の常識を変えるパラレルメカニズムの機構設計入門、II. パラレルメカニズムの特徴、(1) パラレルマニピュレータ機構の特徴. [機械設計, **40** (10), (1996), 20-21]

D. N. Nenchev, 内山勝

36) 〔特集〕機械の常識を変えるパラレルメカニズムの機構設計入門、III. パラレルメカニズムの機構、(8) 作業領域. [機械設計, **40** (10), (1996), 35-35]

S. Bhattacharya, 内山勝

37) 〔特集〕機械の常識を変えるパラレルメカニズムの機構設計入門、III. パラレルメカニズムの機構、(10) 特異点. [機械設計, **40** (10), (1996), 37-37]

D. N. Nenchev, 内山勝

38) 〔特集〕機械の常識を変えるパラレルメカニズムの機構設計入門、III. パラレルメカニズムの機構、(11) 運動精度. [機械設計, **40** (10), (1996), 38-38]

妻木勇一, 内山勝

39) 〔特集〕機械の常識を変えるパラレルメカニズムの機構設計入門、VI. パラレルメカニズムの応用設計、(1) 高速パラレルロボット「HEXA」. [機械設計, **40** (10), (1996), 53-53]

妻木勇一, 内山勝

40) 藤井澄二先生の叙勲をお祝いします. [日本ロボット学会誌, **15** (8), (1997), 会告 1-会告 1]

内山勝

41) フレキシブルロボット. [日本ロボット学会誌, **16** (7), (1998), 921-923]

内山勝, 近野敦

42) ロボットマニピュレータの研究. [青葉工学振興会、翠巒, (13), (1999), 13-18]

内山勝

43) ソフトロボティクス. [日本ロボット学会誌, **17** (6), (1999), 756-757]

内山勝

44) 「機械工学年鑑」特集号、18. ロボティクス · メカトロニクス、18.1 概要. [日本機械学会誌, **104** (993), (2001), 558-558]

内山勝

45) マニピュレーション理論のフロンティア. [日本ロボット学会誌, **20** (2), (2002), 132-133]

内山勝

46) パラレルメカニズムへの期待. [（財）先端加工機械技術振興協会、先端加工技術, **66**, (2005), 2-2]

内山勝

47) インパクト動作ヒューマノイドロボット「HRP-2」. [日本ロボット学会誌, **24** (2), (2006), 189-189]
内山勝, 近野敦

48) 新支部長ご挨拶. [精密工学会東北支部ニュースレター, (10), (2006), 1-1]
内山勝

49) ロボットによるペグインホール（ピン挿入）作業. [日本機械学会誌, **110** (1066), (2007), 678-679]
佐藤大祐, 内山勝

50) あいさつ. [あおば萌ゆ、東北大学工学部だより, **9**, (2008), 1-1]
内山勝

51) ロボット工学の現状と将来展望. [東北大学機械系、同窓会誌, **12**, (2008), 138-142]
内山勝

52) あいさつ. [あおば萌ゆ、東北大学工学部だより, **10**, (2009), 1-1]
内山勝

53) 新たな飛躍に向けて. [青葉工業会ニュース, (45), (2009), 2-2]
内山勝

54) 青葉工業クラブの会員になって. [仙台青葉工業クラブだより, (5), (2009), 1-1]
内山勝

55) 巻頭言. [青葉工業会報, (53), (2009), 1-1]
内山勝

56) 自動車生産ラインにおける柔軟物取り付け作業の自動化. [日本ロボット学会誌, **27** (10), (2009), 1086-1086]
内山勝

57) あいさつ. [あおば萌ゆ、東北大学工学部だより, **12**, (2010), 1-1]
内山勝

58) 産学官連携を成功に導くために. [青葉工学振興会、翠巒, (24), (2010), 1-1]
内山勝

59) これからの工学教育が目指すべき方向について. [工学教育, **58** (5), (2010), 2-2]
内山勝

60) 大学の社会性について. [仙台青葉工業クラブだより, (6), (2010), 1-1]
内山勝

61) 最近の青葉山キャンパス. [青葉工業会報, (54), (2010), 1-1]
内山勝

62) あいさつ. [あおば萌ゆ、東北大学工学部だより, **14**, (2011), 1-1]
内山勝

63) 東北大学次世代移動体システム研究会の活動. [ロボット, **199**, (2011), 17-21]
長谷川史彦, 内山勝

64) サイエンスパークについて. [青葉工学振興会、翠巒, (25), (2011), 1-1]
内山勝

65) 大震災を乗り越えて. [青葉工業会ニュース, (47), (2011), 2-2]
内山勝

66) 東日本大震災に際して. [仙台青葉工業クラブだより, (7), (2011), 1-1]
内山勝

67) 大震災の衝撃から復興へ. [青葉工業会報, (55), (2011), 1-1]
内山勝

68) この大震災で我々はどう動いたか. [青葉工業会報, (55), (2011), 2-2]
内山勝

69) カー・ロボティクス調査研究委員会の活動経緯―ロボット技術と自動車技術の融合を目指して―. [自動車技術, **66** (3), (2012), 59-64]
永井正夫, 内山勝, 加藤晋

70) パラレルリンクロボットによる生産工程の革新. [日本ロボット学会誌, **30** (2), (2012), 160-162]
末藤伸幸, 高野健, 今田行雄, 近野敦, 内山勝

71) 工学技術が対象とする時間範囲について. [青葉工学振興会、翠巒, (26), (2012), 1-1]
内山勝

72) 箱守京次郎名誉会長が瑞宝中綬章を受章されました. [東北大学機械系、同窓会ニュース, (18), (2013), 4-4]
内山勝

73) 「客」化する学生たち. [仙台青葉工業クラブだより, (9), (2013), 2-2]
内山勝