

教育研究者総覧

氏名	今西 望 (Nozomu IMANISHI)
所属	機械工学科
職名	助教
学位	博士(工学)
専門分野	メカトロニクス
クラブ顧問	ロボット研究部
E-mail	imanishi@mec.niihama-nct.ac.jp

学歴	2012.3 高知工科大学大学院博士課程卒
職歴	2012.4 新居浜高専機械工学科(助教)

校務分掌・担任歴	2012.4 ~2013.3 環境保全委員 2013.4 ~2014.3 寮務員 2014.4 ~2017.3 学生支援委員 2017.4 ~2018.3 学生支援委員主事補 2018.4 寮務員
----------	--

講義科目	本科:メカトロニクス応用, 機械制御, 工学実験1, 工学実験2 専攻科:創造デザイン演習1・2, 計測制御実習, デジタル信号処理
------	---

所属学会	日本機械学会, 日本設計工学会, 日本AEM学会, 日本ロボット学会
現在の研究テーマ	転動式動吸振器の開発
相談可能なテーマ	計測・制御に関すること, 機械力学に関すること(振動・運動)

研究業績	<p>[1] 井上喜雄, 芝田京子, 今西望: “加振周波数の変動範囲を考慮した動吸振器の設計法(一般的な加振力および評価関数の場合)”, 日本機械学会論文集C編, Vol.75, No.751, pp.581-590, 2009.3</p> <p>[2] Yoshio INOUE, Kyoko SHIBATA, Nozomu IMANISHI: ”A Design Method for Damped Vibration Absorber Considering Excitation Frequency Range (For General Excitation Force and Objective Function) ”, Trans. JSME, Journal of System Design and Dynamics, Vol.4, No.3, pp.508-523, 2010.</p> <p>[3] 井上喜雄, 芝田京子, 今西望, 佐藤品朋, 山崎喜彦: “剛体ロッキングの減衰に対する底面形状の影響”, 日本機械学会論文集C編, Vol.76, No.762, pp.259, 2010.2.</p> <p>[4] 今西望, 井上喜雄, 芝田京子, 岩郷浩二: “剛体ロッキングの振動特性への底面形状の影響(固有振動数と減衰比の振幅依存性)”, 日本機械学会論文集C編 76(762), pp.259-266, 2010</p> <p>[5] 今西望, 井上喜雄, 芝田京子, 島崎太一郎, “ばねを有する受動歩行ロボットによる着地時の損失エネルギー低減および再利用”, 日本AEM学会, JSAEM学会誌, Vol.20, No.1, pp.84-89, 2012.3.10</p>
研究プロジェクト, 外部資金等	なし
社会貢献, 地域貢献	<p>新居浜高専市民講座「エネルギーと科学史・人類史」2013.11.30</p> <p>ジュニアえひめ新聞「ピント! ラボ、実験倒れる転がる」2014.4.13</p> <p>新居浜高専市民講座「揺らしてゆれを止めるオモシロ装置:動吸振器」2018.7.22</p>
学外審議会, 委員等	なし
国際交流	なし