

通機 会 Web ページ

<http://www.tsukikai.mce.uec.ac.jp/>



通機 会 Facebook ページ

<https://www.facebook.com/uec.tsukikai>



第 12 回通機 会 総 会 開 催 の ご 案 内

第 11 期通機 会 会 長 小柳 洋 (1978 年卒)

通機 会 は発足以来、活動のほとんどが学内幹事（機械系の教員の方々）の御尽力で行ってまいりました。その内容は、とても片手間でこなせる仕事量ではなく、先生方には大変大きな負担となっております。

私は、2022 年 6 月から第 11 期通機 会 会 長を務めさせていただきましたが、会長就任を依頼された際に、学内幹事で運営できるのは今期 11 期までの申し出があり、その後の運営について会長自身で路線を敷くことを依頼されました。ゆえに、その時の総会にて、次期（第 12 期）からは、その運営を OB 主体に変更して通機 会 を存続できるよう準備することが決定されました。つまるところ、私の第 11 期の会長職はお飾りではなく、次期通機 会 の体制作りという重要な職務が課されました。

新生通機 会 発足準備のための新生通機 会 発足準備委員会を設立して、そのメンバーを公募したところ、幸いにも、現役の教員の方も含めて、9 名の方が立候補してくれました。

その後、月に一回の Web ミーティングを開催して、新生通機 会 の骨子を構築し、何とか次回総会にてその体制や活動指針を会員の方々に発表し、承認の可否を審議していただくところまで来ました。また、最重要な課題である会員名簿の作成に関して、新たに通機 会 会 員を募集することとし、葉書やメール、目黒会誌（調布ネットワーク）への広告掲載、目黒会 HP 上の同窓会ラウンジへの投稿などの広報を行ってまいりました。

その結果、ご賛同いただき新たに名簿に登録していただいた会員は、2026 年 5 月現在、延べ 548 名に

達しております。新生通機 会 の活動、組織などの詳細は、別途総会資料として提出させていただきます。

今後の通機 会 活動は、学内幹事に頼らず、OB が主体となります。これまで以上の OB 諸氏のご協力、ご指導、ご援助をお願い申し上げます。

私は、通機 会 には積極的に関与しておりませんでした。主に、技術者として中堅企業に勤務し、本学機械系学科とも数十年にわたり、共同研究を行ってまいりました。さらに、電通大全体の同窓会である目黒会にて就職委員会委員長や副会長を歴任し、電気通信大学とその卒業生、現役学生と接してきました。今回、縁あって通機 会 の会長を引き受けることになり、目黒会の役員を退き、母校への最後の恩返しをするつもりです。

通機 会 は、過去一度活動が途切れ、石川二郎先生が電通大機械系学科に着任された際に再構築されたと聞き及んでおります。現在の電通大の学科編成の変更に伴い、Ⅰ～Ⅲ類に再編成され、それまでの学科制が廃止されました。名称は時代とともに変更されてきましたが、機械工学科もその名前が無くなり、情報理工学域（学部）と情報理工学研究科（大学院）の中に組み込まれました。本通機 会 も、この流れの中で変革していかなければなりません。

通機 会 は目黒会と違い、卒業生と各先生方、更に現役学生を繋ぐ極めて珍しい会です。私は今までの通機 会 の役割を継続していくとともに、次期（12 期）の新生通機 会 の路線を構築することを命題として、その役割を果たしていく所存です。そのためには、今までのように学内の先生方に頼ることなく、各 OB 諸氏の積極的な参加が必須です。今後も OB 諸氏のご協力の程お願い申し上げ、あいさつに代えさせていただきます。

通機 会 だより第 52 号の内容

第 12 回通機 会 総 会 の ご 案 内 … 1、新任教員からのメッセージ … 2、第 39 回田中榮賞受賞者 … 4、田中榮賞受賞者からの寄稿 … 4、就職支援活動報告 … 6、学内情報この一年 … 7、通機 会 会 計 報 告 … 8、就職・進学状況 … 8

第12回通機学会のご案内

開催日：令和8年6月27日（土）

(1) 第12回通機学会通常総会

時間：14:00～15:30

会場：電気通信大学 東5号館 241教室

議事：第11期活動報告、第11期決算及び監査報告、第12期以降の体制について他

(2) パネルディスカッション

時間：15:45～17:15

会場：電気通信大学 東5号館 241教室

テーマ：「M科のいま、通機学会のあした」

趣旨：現在電通大では、推薦入学など一部の例外を除いて、学ぶ分野は入学時点で細かく決めず、学年の進行につれて徐々に絞るようになっていきます。また、教員の採用は原則として公募や任期付きになり、技師（技官）の所属は全学組織に一元化されているため、教職員の学科同窓会に対する意識も以前とは異なっています。このような背景を踏まえ、これから先の通機学会は、どのような会であれば多くの関係者に受け入れられ、参加してもらえるのか、皆様と一緒に考えたいと思います。

(3) 懇親会

時間：17:30～19:30

会場：電気通信大学 大学会館 2階生協食堂

会費：7,000円（学生は無料）

研究を行っています。皆さんは映画『スパイダーマン』をご存じでしょうか？ 登場キャラクターであるドクター・オクトパスの触手型アームは、普段は小さく収納され、使うときは自在に伸び縮みし、重いものまで軽々と持ち上げます。「こんなロボットアームができればカッコイイ！」というのが私の原点です。しかし、「柔らかく伸び縮みする」と「力強く支える」ことは矛盾するため、実現は簡単ではありません。柔らかいバネは伸び縮みしますが、重いものは持てません。そこで私は、キツツキの舌の構造にヒントを得た特殊な伸展機構を開発し、この課題の解決に取り組んでいます。この他にも、本物のヘビのように100個近い関節を操ってあらゆる環境を進むヘビ型ロボットや、身体を任意の点を屈曲することで体長の80%近い段差を踏破できるクローラロボットなど、既存の枠にとらわれない新しいメカニズムの研究開発を行っています。

電気通信大学という「ものづくり」の伝統ある環境で、通機学会の皆様の後輩にあたる学生たちと共に、独創的な機構を持ったロボットをここ調布から世界へ発信していきたいと考えております。

今後とも、ご指導ご鞭撻のほど、何卒よろしくお願い申し上げます。

着任のご挨拶

機械知能システム学専攻 助教 周家禕



2025年10月に助教として着任いたしました周家禕（しゅうかい）と申します。このたびは「通機学会だより」をお借りして、ご挨拶申し上げます。

私は中国・上海の出身です。2018年に上海工程技術大学を卒業後、日本に留学し、本学の小泉研究室に研究生として

所属いたしました。研究生期間中は、小泉先生のご指導のもと、主に超音波診断ロボットの構造設計および運動制御に関する研究に取り組みました。研究を進める中で、ロボティクス技術の可能性を実感するとともに、AI技術を援用した医用画像処理やデータ解析手法にも強い関心を抱くようになりました。

その後、本学大学院に進学し、引き続き小泉先生

◆◆◆◆◆ 新任教員からのメッセージ ◆◆◆◆◆

着任のご挨拶

機械知能システム学専攻 准教授 金田 礼人



2025年10月に着任いたしました、金田礼人（かなだ りんと）と申します。豊橋技術科学大学で博士号を取得後、九州大学 制御工学研究室での5年半の助教を経て、この度、電気通信大学のテニュアト

ラック准教授に着任いたしました。

私は独自の機構やアクチュエータの開発を通じて、「これまでにない新しい動きを実現する」ロボットの

のご指導のもと、修士課程2年、博士課程3年を修了し、2025年9月に博士号を取得いたしました。同年10月よりは、姜先生の研究室の助教として着任し、研究および教育活動に携わっております。今後は、これまでに培ってきた研究経験を活かし、学生指導や研究室運営を通じて、研究活動の円滑な推進と研究室の発展に貢献したいと考えております。

現在は、医療・福祉分野におけるロボットシステムの開発を基盤とし、ロボット機構設計および運動制御に加え、センサ情報や医用画像データを活用した知能化手法の検討を進めております。特に、ロボットの動作計画や制御性能の向上を目的として、画像情報や計測データを統合的に扱う手法に取り組み、実環境において安全かつ有効に機能する医療支援システムの実現を目指しております。将来的には、個々の技術を有機的に統合し、実社会で活用可能な医療支援技術の創出を目指しております。

今後は、教育・研究活動に真摯に取り組むとともに、学会発表や論文投稿を積極的に行い、本学の研究力向上に微力ながら貢献したいと考えております。まだ至らぬ点も多い未熟者ではございますが、皆様のご指導とご鞭撻を賜りながら、精進してまいります。何卒よろしくお願い申し上げます。

新任のご挨拶

機械知能システム学専攻 助教 井上 祐希

2026年4月に着任いたしました、井上祐希（いの



うえ ゆうき）と申します。私は、都立産業技術高等专科学校から電気通信大学に編入学し、横井浩史教授のご指導のもと、学士、修士、博士の学位を取得した後、このたび電気通信大学の助教に着任いたしました。

私の研究テーマは、ヒトと機械の融合に関する研究です。特に、身体の一部として自然に使用できる支援機器の実現を目指し、筋電義手を中心とした身体拡張・身体代替システムの開発に取り組んでいます。筋電義手は、筋活動に伴って生じる微弱な電気信号

を利用して使用者の運動意図を推定し、手の開閉や把持動作を制御する装置です。しかし、実際の使用場面では、装着部のずれ、汗や水分による信号劣化、残存肢形状の個人差や日内変化などにより、使用者の意図を安定して機械へ伝えることが難しいという課題があります。

これまで私は、ヒトと機械を安定して接続するための要素技術として、手関節機能を温存する分離型ソケット、水環境下でも筋電信号を安定して取得する防水筋電センサ、ならびに残存肢の周径変化に対応可能な可変周径ソケットの開発に取り組んできました。これらの研究を通じて、ヒトと機械の融合には、制御アルゴリズムのみならず、身体との接触状態、装着適合性、生体信号の安定取得を含めた統合的な設計が重要であることを実感しています。

今後は、機械設計、生体信号処理、機械学習、リハビリテーション工学を組み合わせることで、使用者の身体特性や生活環境に適応し、身体の一部として直感的に扱える機械システムの実現を目指してまいります。また、医療・福祉分野の専門家や企業、国内外の研究機関との連携を深め、研究成果を実際の支援機器開発へとつなげていきたいと考えています。

まだ至らない点も多くありますが、周囲の先生方、学生の皆様、事務室の皆様を支えていただきながら、教育・研究活動に精一杯取り組んでまいります。今後ともご指導ご鞭撻のほど、よろしくお願い申し上げます。

着任のご挨拶

機械知能システム学専攻 助教 蔣 海

2026年4月に助教として着任いたしました蔣海（しょう かい）と申します。このたび「通機会だより」をお借りして、ご挨拶申し上げます。



私は中国広東省の出身で、中南林業科技大学の機械設計製造及び自動化学科を卒業後、本学に留学いたしました。電気通信大学大学院では、横井浩史教授のご指導のもと、修士・博士課程を通じて筋電義手の

制御技術を研究してまいりました。博士課程では、UEC 次世代研究者挑戦的研究プログラムの支援を受け、2 年次には中国科学院深圳先進技術研究院に 1 年間滞在して研究活動に取り組みました。

研究では、筋電信号から複数の指関節の動きを推定するニューラルネットワークや、少量のデータで使用者に適応する手法を検討し、実際の義手へのリアルタイム実装にも取り組みました。さらに、安定把持を可能にする指機構を開発し、使用者や環境に柔軟に適応できる義手の実現を目指してまいりました。現在は、中村友昭研究室を拠点として、これまでの研究を基盤に、視覚情報や力覚情報を統合した、より安全で実用的な筋電義手の開発に取り組んでいます。今後は、同研究室の知見も取り入れながら、使用者の意図に加え、周囲の環境や作業状況を理解して動作する知能的な支援ロボットへと研究を進展させたいと考えております。

着任から、研究室の環境整備をはじめ、教育・研究活動を進めるための準備に取り組んでまいりました。慣れない業務も多くございましたが、先生方をはじめ、多くの皆様から温かいご助言とご支援をいただき、研究室の環境を少しずつ整えることができました。この場をお借りして、心より御礼申し上げます。

今後は、教育面と研究面の双方において研鑽を重ね、学生の皆さんとともに学びながら、自身も成長していきたいと考えております。一日も早く、教員として成長し、本学に貢献できるよう精進してまいりますので、今後ともご指導、ご鞭撻のほどよろしくお願い申し上げます。

◆◆◆ 第 39 回田中榮賞 ◆◆◆ 受賞者

令和 7 年 6 月

孫 振羽（課程博士（工学））

「Development of Adaptable Assistive Hand Exoskeleton based on Tendon-Driven Mechanism（腱駆動機構に基づく適応型支援手指外骨格の開発）」

（指導教員：横井浩史教授）

橋本 直義（課程博士（工学））

「5 節閉リンク型インライン歯車測定システムの開発」（指導教員：明愛国教授）

令和 7 年 9 月

周 家禱（課程博士（工学））

「人工知能援用ロボティック超音波診断・治療支援システムに関する研究」

（指導教員：小泉憲裕准教授）

小畑 承経（課程博士（工学））

「手首の機能解析のための人体模倣前腕ロボットの開発」（指導教員：東郷俊太准教授）

令和 8 年 3 月

井上 祐希（課程博士（工学））

「サイボーグ義手のための適応型インターフェース」（指導教員：横井浩史教授）

高木 山河（課程博士（工学））

「産業機械における動作条件の変動を考慮した制御器設計と最適操業に関する研究」

（指導教員：金子修教授）

蔣 海（課程博士（工学））

「多重回帰型制御と受動関節機構により物体に適応する多自由度筋電義手の開発」

（指導教員：横井浩史教授）

Chin Ching Wen（課程博士（工学））

「接地点変化を考慮した索状ロボットの力学解析と局所体形変化制御」（指導教員：田中基康教授）

北村 韻（課程博士（工学））

「嚥下促進のための胸部背側への電気刺激波形の開発および神経生理学的評価」

（指導教員：小池卓二教授）

藤田 真太郎（課程博士（工学））

「シーケンス制御システムのデータ駆動モデル化による異常検知機能の実機実装と評価」

（指導教員：金子修教授）

田中榮賞受賞にあたり

機械知能システム学専攻 高木 山河

この度は、栄誉ある賞を賜り、誠に光栄に存じます。関係者の皆様に、心より御礼申し上げます。私は 2019 年に他大学において除振装置の振動制御に関する研究に取り組み、修士課程を修了いたしました。その後、電機メーカーにて鉄鋼プラント向け自動制御の研究開発に従事してまいりました。社会人となって初めて目にした製鉄所は、ま

るで一つの町のような規模を有しており、多くの機械がひしめき合い、設備が絶えず更新される中で、制御対象も常に変化し続けていました。このような現場では、あらかじめ設計された制御器をそのまま長く使い続けることは必ずしも容易ではありません。こうした実情に触れたことが、私の研究の出発点となりました。制御工学では、制御対象の数理モデルを既知として制御器を設計する方法が広く用いられています。しかし、実際の現場では、数式の形は記述できても、パラメータが未知であったり、そもそも十分な数式モデルを与えられなかったりする対象に向き合うことが少なくありません。こうした経験を通じて、私は制御そのものに加え、データを用いて対象の性質やパラメータを獲得する最適化にも強い関心を抱くようになりました。データ駆動制御には、一組のデータから制御器を直接最適化できるという魅力があります。一方で、実際の現場では、複数のデータに基づいてよりロバストな制御器を求めることが重要です。さらに、鉄鋼プラントのような多品種少量生産の現場では、品種ごとに個別の制御器を用意するのではなく、品種間の類似性や共通性を捉え、できる限り少数の制御器群へ整理することが実用上重要となります。そこで私は、複数のデータから複数の制御器を求めるという問題設定を与え、そのための手法を最適化の観点から提案してまいりました。これは、個別に制御器を設計するだけでなく、複数の対象に内在する構造を見だし、それを制御系設計へ結び付ける試みでもあります。現場に根ざした問題意識を持ちながら、制御に加えて最適化の分野へも視野を広げて学ぶ機会を得られたことが、本研究につながったと考えております。

今後は、引き続き鉄鋼プラント向け自動制御の研究開発に携わりながら、金子修教授の下で客員研究員としても研究に取り組み、より実用に資する理論へと発展させるべく精進してまいります。これまでに培ってきた知識と経験を礎として、理論と実践の双方に根ざした研究開発を通じ、学術

的価値と社会的価値の両面において貢献できるよう努めてまいります。

田中栄賞受賞にあたり

機械知能システム学専攻 Chin Ching Wen

この度、博士（工学）の学位に加え、荣誉ある田中栄賞を授与していただき、誠にありがとうございます。通機会の関係者の皆様に厚く御礼申し上げます。

私は2019年に電気通信大学情報理工学域先端ロボティクスプログラムに編入しました。学域4年次より田中基康研究室に所属し、へび型ロボットの研究開発に着手いたしました。以来、博士前期・後期課程を通じ、一貫して田中先生のご指導の下、災害救助やインフラ点検を目的としたロボットの開発と移動制御の研究に取り組んでまいりました。

博士の学位を取得できたのは、田中先生の熱心かつ丁寧なご指導があったからこそです。へび型ロボットの研究においては、シミュレーション通りの結果が実機実験で得られることは稀であり、自身の設計思想やプログラムが正しいのか自問自答し、行き詰まることも多々ありました。しかし、田中先生のフォローで、様々な議論を交わすことができ、いつも面白い視点からの解決策を提案してもらいました。学位を手にした今、途中で諦めずに研究を完遂できたことを誇りに思いますし、支えてくださった田中先生や研究室の仲間たちへの感謝は尽きません。

高校生の時に「人々の生活に役立つロボットを作りたい」と漠然とした興味を持ってから、早いもので15年近くが経ちました。現在は学位を授かり、専門であるロボティクスの研究者として新たな一步を踏み出しています。この全てのきっかけは、電通大の機械知能システム学専攻に所属し、へび型ロボットという奥深いテーマに出会えたことにあります。これまで私を支え、関わってくださった全ての方々に、心より感謝申し上げます。

田中榮賞受賞にあたり

機械知能システム学専攻 北村 韻

この度、博士（工学）の学位に加え、田中榮賞を賜り、誠に光栄に存じます。通機関係者の皆様に心より御礼申し上げます。

私はこれまで、嚙下障害に対するリハビリテーション技術の開発およびその生理学的メカニズムの解明に取り組んでまいりました。同志社大学生命医科学部医工学科を卒業後、2020年に電気通信大学大学院情報理工学研究科機械知能システム学専攻に博士前期課程より入学し、横井研究室にて前腕への電気刺激技術の開発に携わりました。その後、博士後期課程より嚙下分野を専門とする小池研究室へ所属を移し、米国ルイビル大学および京都府立医科大学への留学を通じて、嚙下障害に対する電気刺激療法の研究をさらに発展させることができました。これらの経験と研究成果、そして博士号の取得は、小池先生の温かく丁寧なご指導の賜物であり、深く感謝申し上げます。

基礎研究においては、思うような成果が得られず苦しい時期もありましたが、試行錯誤を重ねる中で実験プロトコルを洗練させ、研究成果へと結び付けることができました。このような研究の歩みを支えてくださった小池先生をはじめ、研究室の皆様、ならびにルイビル大学のPitts先生、京都府立医科大学の金子先生をはじめとする多くの方々に、心より感謝申し上げます。

高校時代に祖父を誤嚥性肺炎で亡くした経験、そして自身も嚙下困難に苦しんだ経験から、「嚙下障害に苦しむ方々を救いたい」という思いを抱き続けてまいりました。その思いを原動力として研究に取り組み、このたび博士の学位を取得するに至りました。

今後も、人が生きる喜びを生涯にわたって享受できる社会の実現に貢献できるよう、研究に邁進してまいります。電気通信大学において関わってくださったすべての皆様に、改めて深く感謝申し上げます。



令和8年3月25日に行われた授与式にて

◆◆◆ 就職支援活動報告 ◆◆◆

機械知能システム学専攻および学域Ⅱ類（融合系）・Ⅲ類（理工系）では、「就職支援活動」の一環として、機械系専攻・プログラム同窓会「通機会」と協力し、「人生設計第一（卒業生講演会）」を企画実施しています。学生達は、卒業後のエンジニアのキャリア形成を考える上での様々な職業人ロールモデル（行動の規範となる存在、お手本）として、社会で活躍している卒業生から実体験に基づいた講演を聞くことにより、就職、進学への進路意識を高めるとともに、卒業研究に臨む姿勢、そしてまさしく各自の人生設計の第一歩を踏み出すきっかけとなる、意義のある企画です。

2025年度は、現場で活躍されている卒業生を講師としてお招きして、2日間にわたり特別講演会を実施しました。

<第1回>

場所：電気通信大学 東5号館 241教室

日時：令和7年7月16日（水）14:40-16:10

講師1：鳥海 裕子（とりうみ ゆうこ）氏

（株）IHI 航空・宇宙・防衛事業領域 技術開発センター

講師2：林 俊克（はやし としかつ）氏

（株）IHIインフラ建設

題目：「出会いと分岐点から見た技術屋人生」

<第2回>

日時：令和7年7月23日（水）14:40-16:10

講師3：眞下 結衣（ました ゆい）氏

コマツ 開発本部 ICTシステム開発センタ 車載ソリューション開発グループ

題目：「狙いを定めて、理想を叶える」

講師 4：北脇 潤（きたわき じゅん）氏

コマツ 開発本部 ICTシステム開発センタ メカトロ制御第一グループ

題目：「転職のすすめ」

講師をお引き受けいただいた4名の卒業生の皆様、本当にありがとうございました。これからも継続すべき企画だと改めて感じました。通機幹事の皆様におかれましても、引き続きご支援ご協力の程、よろしくお願い申し上げます。



令和7年7月16日の講演会の様子

令和8年 春の叙勲において 越智保雄名誉教授が瑞宝中綬章を受章

令和8年4月29日付けで発令されました令和8年春の叙勲において、越智保雄名誉教授が瑞宝中綬章を受章されました。謹んでお慶び申し上げます。

訃 報

本学名誉教授 鈴木秀雄先生（享年98歳）におかれましては、令和8年3月8日（日）に御逝去されましたので、ここに謹んでお知らせいたします。葬儀等は近親者のみで執り行われました。

◇◇◇ 学内情報この一年 ◇◇◇

1. 教職員の異動など

令和7年9月26日

榎木 光治 准教授 退職

令和7年10月1日

金田 礼人 准教授 採用

周 家禱 助教 採用（姜研究室）

令和8年4月1日

井上 祐希助教 採用（新竹研究室）

蔣 海助教 採用（中村研究室）

2. 卒業生と新入生の記録

令和7年6月30日 6月期修了

大学院情報理工学研究科

機械知能システム学専攻 博士後期課程 2名

令和7年9月30日 9月期修了

大学院情報理工学研究科

機械知能システム学専攻 博士前期課程 1名

博士後期課程 2名

令和7年10月1日 10月入学

大学院情報理工学研究科

機械知能システム学専攻 博士前期課程 2名

博士後期課程 5名

令和8年3月25日 卒業式

情報理工学域 II類 計測・制御システム 49名

II類 先端ロボティクス 56名

III類 機械システム 45名

大学院情報理工学研究科

機械知能システム学専攻 博士前期課程 114名

博士後期課程 6名

令和8年4月6日 入学式

情報理工学域

昼間コース 738名

夜間主コース（先端工学基礎課程）28名

情報理工学域 特別編入学

II類 計測・制御システム 4名

II類 先端ロボティクス 4名

III類 機械システム 3名

大学院情報理工学研究科

機械知能システム学専攻 博士前期課程 120名

博士後期課程 12名

メールアドレス再登録のお願い

通機会は、第12期（2026年7月）より運営体制を大幅に変更します。（詳細は、新通機会発足趣旨をご覧ください） 今後はメールを主な連絡方法といたしますが、これまでの会員データは引き継がれませんので、改めてメールアドレスの登録をお願いいたします。

第11期通機会会長 小柳 洋、準備委員会一同



登録フォーム



新通機会発足趣旨