



職名	教授
所属	ソーシャルデザイン工学科
フリガナ 氏名	エノモト リュウジ 榎本 隆二 enomoto@ee.kochi-ct.ac.jp
学位	博士(工学)(北海道大学1999)

1. 履歴

学歴	1979. 3 沼津工業高等専門学校機械工学科卒業 1983. 3 豊橋技術科学大学大学院修士課程修了 1999. 3 北海道大学大学院工学研究科博士後期課程修了
職歴	1983. 4 NTN 東洋ベアリング株式会社 (現NTN) 入社 1986. 9 三菱スペース・ソフトウェア株式会社入社 1989. 7 沼津工業高等専門学校電子制御工学科 (助手) 1992. 4 沼津工業高等専門学校電子制御工学科 (講師) 2000. 4 鳥羽商船高等専門学校制御情報工学科 (助教受) 2011. 4 鳥羽商船高等専門学校制御情報工学科 (教授) 2014. 4 高知工業高等専門学校電気情報工学科 (教授) 2016. 4 高知工業高等専門学校ソーシャルデザイン工学科 (教授)

2. 講義・委員会等

講義科目	本科: 制御工学 制御工学演習 デジタル信号処理 電子制御実験他 専攻科: デジタル制御工学
学内委員会等	2004. 4-2006. 3 点検評価委員会・認証評価WG 委員 (鳥羽商船高専) 2012. 5-2013. 4 高度化再編WG 委員長 (鳥羽商船高専) 2011. 4-2014. 1 制御情報工学科長 (鳥羽商船高専) 2015. 1- 情報処理センター長 (高知高専)

3. 社会的貢献

役員等	東京都地下鉄12号線駅状部温熱環境検討検討委員会WG 幹事 (1991. 12-1993. 3) 計測自動制御学会複雑非線形系の制御に関する調査検討委員会委員 (2000. 6-2003. 3) 同非線形ダイナミクスの特異構造から制御を考える調査委員会委員 (2005. 1-2008. 3)
公開講座等	1) 「小学生のためのスクラッチプログラミング入門」高知高専オープンキャンパス 2) 「Java+Swing によるアニメーションプログラミング入門」高知高専体験学習

4. 研究活動

専門分野	制御理論, 制御工学
所属学会	計測自動制御学会 システム制御情報学会
研究テーマ	1) 大域非線形制御に関する研究 2) 非線形システムの大域構造の解解に関する研究 3) 数理力学 (バコニックおよび非ホロニック力学) の研究 4) システム論の形態と発展史の研究
主要論文・著書等 (*詳細: URL)	1) 出江, 榎本, 山下, 二次元凸的 Morse-Smale 力学系の散逸境界族の数値的算定, 電子情報通信学会論文誌 J95-A, No.3, pp. 261-267 (2012) 2) 榎本, 2次元初等コボルディズム上の制御系, 第41回SCT, pp.71-74 (2012) 3) 出江, 榎本, 山下, 二次元凸的 Morse-Smale 力学系の正則散逸境界の数値的算定, 電子情報通信学会論文誌 J93-A, No.2, pp. 119-126 (2010) 4) R. Enomoto, Y. Izue and K. Kinoshita: On the inverse problem of normal CW-complexes and Morse-Smale functions, Proc 2008 CACS, FA05.1 (112), pp. 1-6 (2008)
研究プロジェクト・外部資金等	1) 「不変性の概念による制御理論の構成と入門教程の開発に関する研究」, 研究分担者(2001-2004) 2) 「双射性を持つ凸的 Morse-Smale 制御系の設計・解解支援ソールの開発」, 研究代表者(2005-2009)
受賞歴	2004年度システム制御情報学会論文賞・砂原賞