

## ロバート O. アンブローズ博士

### 学歴

テキサス大学オースティン校 機械工学 博士号 1987-1991  
テキサス大学オースティン校 博士研究員 1991-1992



### NASA での職務

アンブローズ博士は 30 年間に渡り学术界・産業界・政府において働き、その分野は、技術的リーダーシップ、人材監督、組織戦略、パートナーシップと連携、基準管理、科学的ビジョン、思考リーダーシップ、スケジュール実施と製品実用化の分野に及ぶ。ロボット工学及び自律システムの国際的なリーダーとして、400 名以上のエンジニア、年間 8000 万米ドル以上の予算を持つ組織を管理する。国際宇宙ステーション (ISS) で使われる宇宙で組み立てるロボット、宇宙船「オリオン」のソフトウェアとシミュレーション、訓練機器や宇宙飛行士が使用する着用型ロボットやジェットパックの開発なども管理。宇宙探査の礎となる未来のシステム (Robonaut, Chariot rover, Centaur, Valkyrie, MRV, Resource Prospector rovers, X1 exoskeleton など) の設計も手掛けた。

### 過去の NASA での経験

NASA JSC (Johnson Space Center)	ソフトウェア・ロボット工学・シミュレーション課長	2009-現在
NASA 本部	STMD 主任科学技術者	2011-2018
NASA 本部	国家ロボット工学イニシアチブ NASA 担当者	2011-2019
NASA JSC	ヒューマン・ロボティクス・システム プロジェクトマネジャー	2007-2011
NASA JSC	ソフトウェア・ロボット工学・シミュレーション課 副課長	2008-2009
NASA JSC	ソフトウェア・ロボット工学・シミュレーション課 課長補佐	2007-2008
NASA JSC	ロボット工学システム・テクノロジー支部長	2003-2007
NASA JSC	ロボノート プロジェクトリーダー	1999-2003

### Metrica Inc.での経験

ROBONAUT	アーム・サブシステム担当	1996-1999
BioPlex自動化システム	主任研究員	1996-1999
Harmonic Drive Test	イニシアチブ プロジェクトリーダー	1994-1996

### MITRE Corporationでの経験

宇宙モジュール型マニピュレータ	プロジェクトリーダー	1992-1994
モジュラーシステム設計方法論	プロジェクトリーダー	1993-1994