



浅間 一(Hajime Asama)

1982年3月東京大学工学部精密機械工学科卒業。1984年3月東京大学大学院工学系研究科修士課程修了。1986年9月理化学研究所化学工学研究室研究員補。同研究所研究員，副主任研究員を経て，2002年11月東京大学人工物工学研究センター教授。2009年11月東京大学大学院工学系研究科教授。

サービスロボティクス，自律分散型ロボットシステム，空間知能化，移動知・脳内身体表現，サービス工学，ヒューマンインタフェースの研究，および福島原発の廃止措置，災害対応，社会インフラ点検におけるロボット技術の活用・社会実装，福島浜通り地域の産業復興等の活動に従事。

日本機械学会ロボメカ部門学術業績賞(2001)，日本機械学会船井賞(2009)，日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門功績賞(2009)，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業績賞(2010)，日本ロボット学会功労賞(2013)，日本機械学賞（技術功績）(2018)等受賞。

科研費特定領域「移動知」領域代表(2005-2009)。IEEE Robotics and Automation Society AdCom member (2007-2009)，International Federation of Automatic Control (IFAC) President-elect (2017-)，International Society for Intelligent Autonomous Systems President (2014-)，日本ロボット学会理事(1999-2000, 2004-2005)，日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門長(2007)，日本ロボット学会副会長(2011-2012)，サービス学会理事(2013)，日本機械学会理事(2014-2015)，サービス学会理事(2013)。日本機械学会理事(2014-)。日本学術振興会学術システム研究センター工学系科学専門調査班専門研究員(2013-2015)。日本学術会議連携会員(2014-2017)・会員(2017-)。

産業競争力懇談会災害対応ロボット関連プロジェクトPL(2011-)。資源エネルギー庁・東京電力廃炉・汚染水対策チーム会合／事務局会議委員(2013-)。原子力損害賠償・廃炉等支援機構技術委員(2014-2016)・燃料デブリ取り出し専門委員会委員(2014-)・研究開発連携会議構成員(2015-)，復興庁福島復興局イノベーションコースト構想推進会議(2014-)，国際廃炉研究開発機構技術委員会委員(2013-)。日本原子力研究開発機構モックアップ試験施設専門部会部会長(2013-)。SIP インフラ維持管理・更新・マネジメント技術サブPD(2014-)。

IEEE フェロー，日本機械学会フェロー。日本ロボット学会フェロー。工学博士（東京大学）。