

令和 6 年 11 月 13 日

令和 6 年度学長学術研究表彰受賞者の講演会の開催について

福島大学及び福島大学けやき会^{※1}事務局では、令和 6 年 11 月 22 日(金) 14 : 00 より、コラッセふくしま 3 階企画展示室にて、令和 6 年度学長学術研究表彰^{※2}受賞者による講演会を開催いたします。本企画は、更なる研究の活性化だけでなく、地域の方々により一層本学の研究・教育について知っていただく機会とすることを目的としております。今回は、令和 6 年度学長学術研究表彰の受賞者である、経済経営学類の吉田樹教授と共生システム理工学類の馬場一晴教授に、受賞した研究テーマとご自身の専門分野に関連した内容についてご講演いただきます。講演会は参加費無料となっており、どなたでも参加可能です。

ぜひご参加・ご取材方いただけますようお願いいたします。

【令和 6 年度学長学術研究表彰受賞者による講演会】

日 時：令和 6 年 11 月 22 日(金) 14 : 00 ~ 15 : 05
場 所：コラッセふくしま 3 階企画展示室または Zoom によるオンライン配信
主 催：福島大学／福島大学けやき会

【内容】

- 開会挨拶 三浦浩喜 学長 14 : 00 ~ 14 : 05
- 経済経営学類 吉田樹 教授 14 : 05 ~ 14 : 35
専門分野：都市・地域計画、地域交通計画、観光政策
学長学術研究表彰受賞テーマ：「定額制タクシーサービスの継続要件と高齢者のモビリティ確保に関する考察」
- 共生システム理工学類 馬場一晴 教授 14 : 35 ~ 15 : 05
専門分野：素粒子的宇宙論、重力理論
学長学術研究表彰受賞テーマ：「一般相対性理論を超える拡張重力理論における宇宙の加速膨張機構と三大物質組成、大域的磁場および原子重力波の起源に関する研究」

別添のチラシより 11 月 20 日(水) までにお申し込みください。

※1 けやき会(福島大学教職員OB会)

福島大学が今後信頼と存在感のある大学として存在し続けるためには、現役学生、教職員

はもとより、卒業生（修了生）も、福島大学にゆかりのある方々も、一致団結して強固なネットワークを構築することが重要であると考えます。そのネットワークの礎となるべく、相互の交流と親睦、そしてこれらを通じた福島大学への貢献を目的とし、2018年に「けやき会」は設立されました。

※2 学長学術研究表彰

福島大学では、本学の教育・研究・社会貢献活動において顕著な貢献があった教員に対する学長表彰制度を設け、教育・研究・社会貢献の各分野における教員の優れた業績をたたえ、それらの取組内容や成果等を学内外に広めることにより、本学の諸活動のより一層の推進を目指しております。

その中でも学長学術研究表彰は、本学において、先進的又は独創的な研究を実施している研究者の特筆すべき研究業績をたたえるとともに、その研究内容を学内外に広めることにより、本学研究者の研究意欲の向上、更なる研究の活性化及び科学研究費、受託研究費、共同研究費、寄附金その他研究を目的とする外部資金を活用した研究を一層推進することを目的としています。

なお、当日は同会場にて13:10～13:45の間、けやき会総会が開催されます。こちらは会員のみ参加可能となっておりますのでご注意ください。

（お問い合わせ先）

福島大学 けやき会事務局（岩崎・本田）

電話：024-503-4991

メール：f-family@adb.fukushima-u.ac.jp

参加費
無料

令和6年度学長学術研究表彰受賞者による

講演会

日時：11月22日(金)14:00～15:05

(受付開始13:30～)

場所：コラッセふくしま3階 企画展示室

参加方法：対面またはオンライン

プログラム

1. 開会挨拶 三浦 浩喜 福島大学学長

14:00～14:05

* 講師 *

2. 吉田 樹 教授 経済経営学類

14:05～14:35

受賞テーマ

定額制タクシーサービスの継続要件と

高齢者のモビリティ確保に関する考察

専門分野

都市・地域計画、地域交通計画、観光政策

3. 馬場 一晴 教授 共生システム理工学類

14:35～15:05

受賞テーマ

一般相対性理論を超える拡張重力理論における

宇宙の加速膨張機構と三大物質組成、大域的磁場および

原始重力波の起源に関する研究

専門分野

素粒子的宇宙論、重力理論

11月20日(水)までにお申込みください

裏面のQRコード、メールまたはFAXにてお申し込ください。

〈お問い合わせ〉

福島大学けやき会事務局

メール：f-family@adb.fukushima-u.ac.jp

TEL：024-503-4991

