

所属学部・学科	工学部	情報システム学科
氏名(漢字)	中村	晃
氏名(ローマ字)	Nakamura	Akira
職位	教授	
学位	工学博士	

1. 学術論文(Original Papers)

番号(no.)	単著/共著	著者(authors)	題名(title)	掲載誌(journal)	巻・号(vol, no.)	ページ(pages)	発行年月(date)
1	共著	Akira Nakamura, Natsuki Yamanobe, Ixchel Ramirez Alpizar, Kensuke Harada and Yukiyasu Domae	Cost-oriented Planning for Error Recovery in an Automation Plant	Journal of Robotics, Networking and Artificial Life	Vol.6, No.4	225 - 230	2020年3月
2	共著	Akira Nakamura, Kazuyuki Nagata, Kensuke Harada and Yukiyasu Domae	Using Importance Ranks to Derive Suitable Timing of Visual Sensing in Manipulation Task Containing Error Recovery	Journal of Robotics, Networking and Artificial Life	Vol.5, No.4	283 - 288	2019年3月
3	共著	永田和之、花井亮、山野辺夏樹、中村晃、原田研介	多指ハンドによるプリミティブ動作の協調に基づく作業記述	日本機械学会論文集	Vol.85, No.870	001 - 016	2019年2月

4	共著	Akira Nakamura, Kazuyuki Nagata, Kensuke Harada and Natsuki Yamanobe	Technique of Recovery Process and Application of AI in Error Recovery Using Task Stratification and Error Classification	Journal of Robotics, Networking and Artificial Life	Vol.5, No.1	56 - 62	2018年6月
5	共著	Akira Nakamura and Kazuyuki Nagata	Simplified Geometric Models for Clarifying Skill-Based Manipulation	International Journal of Latest Engineering Research and Applications	Vol.3, No.5	18 - 29	2018年5月
6	共著	Akira Nakamura, Kazuyuki Nagata, Kensuke Harada and Natsuki Yamanobe	The Suitable Timing of Visual Sensing in Error Recovery Using Task Stratification and Error Classification	Journal of Robotics, Networking and Artificial Life	Vol.4, No.2	134 - 137	2017年9月
7	共著	Akira Nakamura, Kazuyuki Nagata, Kensuke Harada and Natsuki Yamanobe	Estimation and Categorization of Errors in Error Recovery Using Task Stratification and Error Classification	Journal of Robotics, Networking and Artificial Life	Vol.4, No.2	163 - 167	2017年9月
8	共著	Akira Nakamura, Kazuyuki Nagata, Kensuke Harada and Natsuki Yamanobe	Using Simplified Geometric Models in Skill-Based Manipulation for Objects Used in Daily Life	Artificial Intelligence Research	Vol.6, No.2	100 - 110	2017年8月

12. 研究表彰

番号(no.)	単独/連名	受賞者	賞名	業績名	主催団体名	受賞年月
1	単独	中村晃	25th AROB 「Best Contribution Award」	Cost-oriented Planning for Error Recovery in an Automation Plant	The 2020 International Conference on Artificial Life and Robotics (ALife Robotics)	2020年1月
2	連名	永田和之、花 井亮、山野辺 夏樹、中村晃、 原田研介	日本機械学会 ロボティクス・メ カトロニクス部 門「2020年度 部門優秀論 文」	多指ハンドによ るプリミティブ 動作の協調に 基づく作業記 述	日本機械学会	2020年5月

13. 外部資金

番号(no.)	名称	種別	題目	開始年度	終了年度	研究代表者
1	科学技術振興 機構(JST)科 学研究費基盤 研究(C), 課題 番号 15K00370	科学研究費	高度なマニピュ レーション作業 における失敗 からの回復技 能の解明	2015	2017	中村晃
2	NEDO 次世代 ロボット中核技 術開発 人工知 能技術分野	受託研究費	人間と相互理 解できる次世 代人工知能技 術の研究開発	2015	2019	辻井潤一(国立 研究開発法人 産業技術総合 研究所)

14. 資格

番号(no.)	名称	取得年月	更新年月	登録番号