

## 令和元年度退職教員の紹介

部 局 名	大学院情報理工学系研究科・工学部	
氏 名	中村仁彦	
職 名	教授	
本学在職期間	平成3年4月～令和2年3月	
所 属	知能機械情報学専攻 知能機械構成学講座	
専 門 分 野	ロボティクス	
略 歴	<p>昭和52年3月 京都大学工学部卒業</p> <p>昭和57年3月 京都大学大学院工学研究科博士課程単位取得退学</p> <p>昭和57年4月 京都大学工学部 助手</p> <p>昭和60年9月 京都大学工学博士</p> <p>昭和62年9月 カリフォルニア大学サンタバーバラ校 助教授</p> <p>平成2年7月 カリフォルニア大学サンタバーバラ校 准教授</p> <p>平成3年4月 東京大学工学部 助教授</p> <p>平成9年2月 東京大学工学部 教授</p> <p>平成13年4月 東京大学大学院情報理工学系研究科 教授</p>	
研 究 内 容	<p>Yoshihiko Nakamura and Katsu Yamane. “Dynamics Computation of Structure-Varying Kinematic Chains and Its Application to Human Figures.” <i>IEEE Transactions on Robotics and Automation</i> 16 (2000): 124-134.</p> <p>Yoshihiko Nakamura, Woojin Chung and Ole Jacob Sordalen. “Design and Control of the Nonholonomic Manipulator.” <i>IEEE Transactions on Robotics and Automation</i> 17 (2001): 48-59.</p>	