

部局	大学院システム情報学研究科
専攻・講座	システム情報学専攻 システム構造講座
氏名	中本 裕之

略歴（学歴，職歴，受賞）	
年 月	(学 歴)
1993 年 3 月	兵庫県立高砂南高等学校 卒業
1993 年 4 月	神戸大学工学部情報知能工学科 入学
1997 年 3 月	同 上 卒業
1997 年 4 月	神戸大学大学院自然科学研究科博士課程前期課程情報知能工学専攻 入学
1999 年 3 月	同 上 修了
2007 年 4 月	神戸大学大学院工学研究科博士課程後期課程情報知能学専攻 入学
2009 年 3 月	同 上 修了
2009 年 3 月	博士（工学）（神戸大学）
年 月	(職 歴)
1999 年 4 月	兵庫県立工業技術センター電子部 研究員
2006 年 4 月	兵庫県立工業技術センター情報技術部 研究員
2008 年 4 月	兵庫県立工業技術センター情報技術部 主任研究員 （2011 年 9 月 30 日まで）
2011 年 10 月	神戸大学大学院システム情報学研究科・システム科学専攻 助教
2016 年 11 月	神戸大学大学院システム情報学研究科・システム科学専攻 准教授
2017 年 8 月	フランス国立応用科学院リヨン校客員研究員 （2018 年 8 月まで）
2023 年 4 月	神戸大学大学院システム情報学研究科システム情報学専攻 准教授
2025 年 4 月	神戸大学大学院システム情報学研究科システム情報学専攻 教授
年 月	(受 賞)
2010 年 3 月	SI2009 優秀講演賞受賞（第 10 回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会）
2015 年 11 月	Research Front Award 受賞（7th International Conference on Emerging Trends in Engineering & Technology）

2015 年 12 月	SI2015 優秀講演賞受賞（第 16 回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会）
2021 年 12 月	SI2021 優秀講演賞受賞（第 22 回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会）
2023 年 12 月	SI2023 優秀講演賞受賞（第 24 回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会）
教 育 研 究 上 の 業 績	
(著 書)	
1. <u>中本裕之</u> ロボットハンドによる物体操作中の触覚情報を利用した認識の研究 神戸大学博士論文, 全 91p, 2009. https://da.lib.kobe-u.ac.jp/da/kernel/D1004618/D1004618.pdf	
2. <u>中本裕之</u> 進化する有機半導体, 第 7 章 1 節, NTS 出版, 415-421, 2006. (分担執筆)	
3. F. Kojima, F. Kobayashi, <u>H. Nakamoto</u> Studies in Applied Electromagnetics and Mechanics, No. 37, Simulation and modeling related to computational science and robotics technology, IOS Press, 全 247p, 2012. (共同編集者)	
4. F. Kojima, F. Kobayashi, <u>H. Nakamoto</u> International Journal of Applied Electromagnetics and Mechanics, Special Issue: Proceedings from the 17th International Symposium on Applied Electromagnetics and Mechanics, IOS Press, 全 1727p, 2016. (ゲストエディタ)	
5. <u>H. Nakamoto</u> Sensors and Materials, Vol. 31, No. 7(3), Special Issue on Food-Sensing Technologies and Applications, MYU K.K., 全 80p, 2019. (ゲストエディタ)	
6. <u>中本裕之</u> おいしさの科学とフードテック最前線, シーエムシー出版, 120-127, 2022. (分担執筆)	
(学 術 論 文)	
※ Web of Science に登録されている学術誌等に掲載されている論文等 (a. 学会誌, 専門誌等に掲載された論文)	
1. <u>中本裕之</u> , 才木常正, 北川洋一 柔軟体と導電性ゴムによるロボットハンド用分布型圧力センサ 日本ロボット学会誌, 23(3), 360-361, 2005.	
2. <u>中本裕之</u> , 小林太, 他 3 名 ユニバーサルロボットハンドのための分布型圧力センサの開発 日本機械学会論文集(C 編), 73(733), 2561-2567, 2007.	

3. ※N. Imamura, Y. Nakamura, S. Yamaoka, H. Shirasawa, H. Nakamoto
Development of an Articulated Mechanical Hand with Enveloping Grasp Capability
Journal of Robotics and Mechatronics, 19(3), 308-314, 2007.
4. 中本裕之, 小林太, 他 3 名
ユニバーサルロボットハンドによる回転操作中の形状識別 - DP マッチングを用いた対象物の局所形状識別
システム制御情報学会論文誌, 21(7), 219-225, 2008.
5. 武縄悟, 中本裕之, 他 3 名
剛体要素の配列を内部に持つ柔軟な三軸触覚センサ
日本ロボット学会誌, 26(1), 90-97, 2008.
6. ※H. Nakamoto, F. Kobayashi, 他 3 名
Shape Classification in Continuous Rotation Manipulation by Universal Robot Hand
Journal of Advanced Computational Intelligence and Intelligent Informatics, 13(3), 178-184, 2009.
7. 中本裕之, 伍賀正典, 他 2 名
磁気抵抗素子とインダクタを用いた磁気式触覚センサ
日本機械学会論文集(C 編), 76(766), 1476-1482, 2010.
8. 伍賀正典, 中本裕之, 他 2 名
磁気式触覚センサの小型化と性能評価
日本機械学会論文集(C 編), 76(772), 3640-3647, 2010.
9. 福井航, 小林太, 小島史男, 中本裕之, 他 4 名
トルクリミット機構を有する多指多関節ユニバーサルロボットハンドシステムの開発
日本 AEM 学会誌, 19(3), 557-563, 2011.
10. ※W. Fukui, F. Kobayashi, F. Kojima, H. Nakamoto, 他 3 名
High-Speed Tactile Sensing for Array-type Tactile Sensor and Object Manipulation based on Tactile Information
Journal of Robotics, 2011, Article ID 691769, 9 pages, 2011.
11. ※H. Nakamoto, S. Takenawa, Y. Kida
Structure and Fundamental Evaluation of Magnetic Type Tactile Sensor
International Journal of Applied Electromagnetics and Mechanics, 39(1-4), 1021-1026, 2012.
12. ※F. Kobayashi, F. Kojima, H. Nakamoto, 他 3 名
Slip Detection with Multi-axis Force/torque Sensor in Universal Robot Hand
International Journal of Applied Electromagnetics and Mechanics, 39(1-4), 1047-1054, 2012.
13. ※W. Fukui, F. Kobayashi, F. Kojima, H. Nakamoto, 他 4 名
Tactile based Object Manipulation (TbOM) for Multi-Fingered Robot Hand
International Journal of Applied Electromagnetics and Mechanics, 39(1-4), 1055-1061, 2012.
14. ※F. Kobayashi, H. Nakamoto, 他 4 名
Teleoperation of Universal Robot Hand with Pinching Force Stabilization

Studies in Applied Electromagnetics and Mechanics, 37, 172-184, 2012.

15. ※W. Fukui, F. Kobayashi, H. Nakamoto, F. Kojima
Object Manipulation based on Tactile Information of Multi-Fingered Robot Hand
Studies in Applied Electromagnetics and Mechanics, 37, 185-195, 2012.
16. ※D. Kosaka, H. Tabata, H. Nakamoto, F. Kojima
Exact Pipe Wall Thinning Management with Flow Accelerated Corrosion using Electro-Magnetic Acoustic Transducer
Studies in Applied Electromagnetics and Mechanics, 37, 236-243, 2012.
17. ※H. Nakamoto, S. Takenawa
Displacement and Force Measurement, Vibration Detection by Magnetic Type Tactile Sensor
Studies in Applied Electromagnetics and Mechanics, 37, 196-210, 2012.
18. ※H. Nakamoto, F. Kobayashi, F. Kojima
Evaluation of Circle Diameter by Distributed Tactile Information in Active Tracing
Journal of Sensors, 2013, Article ID 658749, 7 pages, 2013.
19. 中本裕之, 小島史男, 加藤翔
検出確率を用いた超音波厚さ計測による配管減肉検査の信頼性評価について
保全学, 12(3), 89-95, 2013.
- 19'. H. Nakamoto, F. Kojima, S. Kato
Reliability Assessment for Thickness Inspection of Pipe Wall using Probability of Detection
E-Journal of Advanced Maintenance, 5(4), 228-237, 2014.
(19 の英訳版)
20. ※H. Nakamoto, H. Ootaka, 他 4 名
Stretchable Strain Sensor Based on Areal Change of Carbon Nanotube Electrode
IEEE Sensors Journal, 15(4), 2212-2218, 2014.
21. ※H. Nakamoto, F. Kojima, 他 3 名
Pipe-Wall Thickness Measurement at High Temperature by Electromagnetic Acoustic Transducer
Studies in Applied Electromagnetics and Mechanics, 39, 256-262, 2014.
22. ※H. Nakamoto, T. Wakabayashi, 他 2 名
Estimation of Displacement and Rotation by Magnetic Tactile Sensor Using Stepwise Regression Analysis
Journal of Sensors, 2014, 459059, 7 pages, 2014.
23. ※F. Kobayashi, K. Hasegawa, H. Nakamoto, F. Kojima
Motion capture with inertial measurement units for hand/arm robot teleoperation
International Journal of Applied Electromagnetics and Mechanics, 45(1-4), 931-937, 2014.
24. ※H. Nakamoto, F. Kojima, 他 2 名
Reliability evaluation of pipe thickness measurement by electromagnetic acoustic transducer
International Journal of Applied Electromagnetics and Mechanics, 45(1-4), 923-929, 2014.

25. ※H. Nakamoto, S. Takenawa
Hysteresis Characteristics and Repeat Accuracy of Magnetic Type Tactile Sensor
Studies in Applied Electromagnetics and Mechanics, 38, 24-29, 2014.
26. ※F. Kojima, H. Nakamoto, 他 3 名
Reliability Assessment of EMAT-NDE System for Pipe Wall Thinning Management
Studies in Applied Electromagnetics and Mechanics, 38, 3-8, 2014.
27. ※S. Sasai, H. Nakamoto, 他 2 名
Estimation method using genetic programming for location and depth on distributed tactile sensor
International Journal of Applied Electromagnetics and Mechanics, 52(3,4), 1221-1229, 2016.
28. ※F. Kobayashi, K. Kitabayashi, K. Shimizu, H. Nakamoto, F. Kojima
Human motion caption with vision and inertial sensors for hand/arm robot teleoperation
International Journal of Applied Electromagnetics and Mechanics, 52(3,4), 1629-1636, 2016.
29. ※H. Nakamoto, H. Ootaka, 他 3 名
Stretchable strain sensor for distributed strain measurement and design of measurement circuit
International Journal of Applied Electromagnetics and Mechanics, 52(3,4), 1681-1688, 2016.
30. ※H. Nakamoto and T. Matsumoto
Tactile texture classification using magnetic tactile sensor
International Journal of Applied Electromagnetics and Mechanics, 52(3,4), 1673-1679, 2016.
31. ※F. Kobayashi, Y. Kakizaki, H. Nakamoto, F. Kojima
Visualization of Remote Taskspace for Hand/Arm Robot Teleoperation
Intelligent Robotics and Applications, LNAI9835, 479-487, 2016.
32. ※S. Okada, H. Nakamoto, 他 2 名
A Study on Classification of Food Texture with Recurrent Neural Network
Intelligent Robotics and Applications, LNAI9834, 247-256, 2016.
33. ※西久保大輔, 中本裕之, 他 2 名
ヒトの歯の構造を持つ食感センサ
日本食品科学工学会誌, 63(6), 268-273, 2016.
34. ※H. Nakamoto, H. Ootaka, 他 4 名
Stretchable Strain Sensor with Anisotropy and Application for Joint Angle Measurement
IEEE Sensors Journal, 16(10), 3572-3579, 2016.
35. K. Shimizu, F. Kobayashi, H. Nakamoto, F. Kojima
POD Evaluation for Joint Angles from Inertial and Optical Motion Capturing System
E-Journal of Advanced Maintenance, 7(4), 206-215, 2016.
36. ※H. Nakamoto, F. Kojima, 他 4 名
Inspection of Illumination Pillars Using Electromagnetic Ultrasonic Guided Wave
Studies in Applied Electromagnetics and Mechanics, 42, 202-207, 2017.

37. ※A. Yamamoto, H. Nakamoto, 他 5 名
Method for measuring tri-axial lumbar motion angles using wearable sheet stretch sensors
PLOS ONE, 12(10), e0183651.1-14, 2017.
38. A. Furusawa, A. Nishimura, T. Takebe, M. Nakamura, Y. Takenaka, S. Sudo, H. Nakamoto
Ultrasonic Guided Wave Approach for Inspecting Concave Surface of the Laser Butt-welded Pipe
E-Journal of Advanced Maintenance, 9(2), 44-51, 2017.
39. ※T. Yamaji, H. Nakamoto, 他 3 名
Rapid Prototyping Human Interfaces Using Stretchable Strain Sensor
Journal of Sensors, 2017, 9893758, 9 pages, 2017.
40. ※H. Nakamoto, T. Yamaji, 他 5 名
Wearable Lumbar-Motion Monitoring Device with Stretchable Strain Sensors
Journal of Sensors, 2018, 7480528, 7 pages, 2018.
41. H. Nakamoto, T. Yamaji, 他 3 名
Joint angle measurement by stretchable strain sensor
Journal of Ambient Intelligence and Humanized Computing, 14, 14623-14628, 2018.
42. ※N. Souda, H. Nakamoto, F. Kobayashi
Food Texture Quantification Using a Magnetic Food Texture Sensor and Dynamic Time Warping
Food Science and Technology Research, 24(2), 257-263, 2018.
43. ※H. Nakamoto, D. Nishikubo, F. Kobayashi
Food texture evaluation using logistic regression model and magnetic food texture sensor
Journal of Food Engineering, 222, 20-28, 2018.
44. 梅原健, 山本暁生, 花家薫, 太田雅史, 中本裕之, 石川朗
シート上ストレッチセンサを用いた安静仰臥位における嚥下回数の測定
言語聴覚研究, 15(3), 142-147, 2018.
45. ※A. Yamamoto, H. Nakamoto, 他 7 名
Monitoring respiratory rates with a wearable system using a stretchable strain sensor during moderate exercise
Medical & Biological Engineering & Computing, 57(12), 2741-2756, 2019.
46. 勝野友基, 中本裕之, 他 6 名
柔軟膜ひずみセンサを用いた嚥下障害リハビリテーションのための喉頭挙上の検出
計測自動制御学会論文集, 55(10), 655-661, 2019.
47. ※N. Souda, H. Nakamoto, 他 3 名
Food Texture Quantification of Tempura Using Magnetic Food Texture Sensor and Time-series Data
Sensors and Materials, 31(7(3)), 2357-2365, 2019.
48. ※H. Nakamoto, D. Nakamura, 他 3 名
Inspection of illumination pillar using ultrasonic guided wave by electromagnetic acoustic transducer
International Journal of Applied Electromagnetics and Mechanics, 59(4), 1487-1493, 2019.
49. ※K. Hanaie, A. Yamamoto, K. Umehara, Y. Bessho, H. Nakamoto, 他 7 名

Measurement of laryngeal elevation time using a flexible surface stretch sensor
Journal of Oral Rehabilitation, 47(12), 1489-1495, 2020.

50. H. Nakamoto, P. Guy, T. Takagi
Corrosion Induced Roughness Characterization by Ultrasonic Attenuation Measurement
E-Journal of Advanced Maintenance, 11(4), 139-146, 2020.
51. ※H. Nakamoto, Y. Katsuno, 他 5 名
Wearable Band-shaped Device and Detection Algorithm for Laryngeal Elevation in Mendelsohn
Maneuver
IEEE Sensors Journal, 21(13), 14352-14359, 2020.
52. ※A. Yamamoto, H. Nakamoto, 他 10 名
Validity of a novel respiratory rate monitor comprising stretchable strain sensors during a 6-min walking
test in patients with chronic pulmonary obstructive disease
Respiratory Medicine, 190, 106675, 2021.
53. ※H. Nakamoto, T. Yasuda, 他 4 名
Sum of variance for quantifying the variation of multiple sequential data for the crispness evaluation of
chicken nugget
Journal of Texture Studies, 52(4), 470-479, 2021.
54. ※H. Nakamoto, Y. Nagahata, F. Kobayashi
A Magnetic Food Texture Sensor and Comparison of the Measurement Data of Chicken Nuggets
Sensors, 21(10), 3310, 2021.
55. ※西村亮我, 中本裕之, 小林太
荷重, 振動, 音を用いたスナック菓子の食感推定
日本食品科学工学会誌, 69(12), 565-572, 2022.
56. ※H. Nakamoto, Y. Nagahata, F. Kobayashi
Food Texture Measurement System Using Rod Type Actuator for Imitation of Human Mastication
International Journal of Automation Technology, 16(4), 421-426, 2022.
57. 中本裕之, 小坂大吾
渦電流試験の技術者のためのプローブの状態遷移にもとづく技能の定量化
非破壊検査, 71(4), 177-182, 2022.
58. ※H. Nakamoto, K. Terada, 他 2 名
Comparison of Random and Periodic Rough Surfaces by Ultrasonic Attenuation and Frequency
Distribution
International Journal of Applied Electromagnetics and Mechanics, 71(S1), S429-S436, 2023.
59. ※H. Nakamoto, T. Shimizu
Food Texture Prediction Method using Multiple Measurement and Template Data
IEEE Access, 12, 124834-124844, 2024.
60. ※H. Nakamoto, R. Nishimura, F. Kobayashi
Effects of sensory combination on crispness and prediction of sensory evaluation value by Gaussian

process regression
PLOS ONE, 19(2), e0297620, 2024.

61. ※T. Aoki, H. Nakamoto, F. Kobayashi
Prediction of food texture changes using force data in measurement simulating repetitive chewing
Food Science and Technology Research, 30(6), 635-645, 2024.
- (b. 国際会議等の Proceedings に掲載された論文)
1. N. Imamura, S. Yamaoka, H. Shirasawa, H. Nakamoto
Development of an Articulated Mechanical Hand with Envelope Grasp Capability for Various Shapes of Parts, 2006 International Symposium on Flexible Automation, 883-886, 2006.
2. ※H. Nakamoto, F. Kobayashi, 他 2 名
Universal Robot Hand Equipped with Tactile and Joint Torque Sensors - Development and Experiments on Stiffness Control and Object Recognition -, The 10th World Multi-Conference on Systemics, Cybernetics and Informatics, Vol.II, 347-352, 2006.
3. ※N. Imamura, S. Yamaoka, H. Shirasawa, H. Nakamoto
Development of a Multi-fingered Mechanical Hand with Envelope Grasp Capability for Various Shapes of Parts, The 10th World Multi-Conference on Systemics, Cybernetics and Informatics, Vol.II, 337-341, 2006.
4. ※H. Nakamoto, F. Kobayashi, 他 3 名
Shape Classification in Rotation Manipulation by Universal Robot Hand, 2008 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, 53-58, 2008.
5. W. Fukui, H. Nakamoto, 他 6 名
Development of Multi-Fingered Universal Robot Hand, Joint 4th International Conference on Soft Computing and Intelligent Systems and 9th International Symposium on Advanced Intelligent Systems, 1117-1122, 2008.
6. Y. Saitou, H. Nakamoto, 他 5 名
Haptic Feedback in Universal Robot Hand Tele-Operation, Joint 4th International Conference on Soft Computing and Intelligent Systems and 9th International Symposium on Advanced Intelligent Systems, 1123-1128, 2008.
7. F. Kobayashi, R. Nakae, W. Fukui, F. Kojima, H. Nakamoto, 他 2 名
Adaptive Tactile Measurement with Genetic Algorithm for Universal Robot Hand, Joint 4th International Conference on Soft Computing and Intelligent Systems and 9th International Symposium on Advanced Intelligent Systems, 1008-1013, 2008.
8. ※H. Nakamoto, W. Fukui, 他 4 名
Shape Classification Based on Tactile Information by Universal Robot Hand, The 35th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society, 2380-2385, 2009.
9. ※W. Fukui, F. Kobayashi, F. Kojima, H. Nakamoto, 他 4 名
Development of Multi-Fingered Universal Robot Hand with Torque Limiter Mechanism, The 35th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society, 2225-2230, 2009.

10. ※H. Nakamoto, F. Kobayashi, 他 3 名
Outer Shape Classification in Rotation Manipulation by Universal Robot Hand, 2009 IEEE Symposium Series on Computational Intelligence, 145-150, 2009.
11. ※M. Goka, H. Nakamoto, S. Takenawa
A Magnetic Type Tactile Sensor by GMR Elements and Inductors, 2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, 885-890, 2010.
12. H. Nakamoto, T. Matsumoto, 他 7 名
Development of multi-camera gate for fall detection in nursing home with face-recognition, International Society for Gerontechnology 7th World Conference, 313, 2010.
13. ※T. Matsumoto, H. Nakamoto, 他 5 名
Vibration Measurement in Non-rigid Test Environment with Speckle Interferometry, 22nd General Congress of the International Commission for Optics, 290, 2011.
14. H. Nakamoto, S. Takenawa, Y. Kida
Development of Tactile Sensor using Magnetic Elements, 2011 IEEE Symposium Series on Computational Intelligence, 37-42, 2011.
15. W. Fukui, F. Kobayashi, F. Kojima, H. Nakamoto, 他 4 名
Fingertip Force and Position Control Using Force Sensor and Tactile Sensor for Universal Robot Hand II, 2011 IEEE Symposium Series on Computational Intelligence, 43-48, 2011.
16. ※F. Kobayashi, K. Kitabayashi, H. Nakamoto, 他 4 名
Multiple Joints Reference for Robot Finger Control in Robot Hand Teleoperation, 2012 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, 577-582, 2012.
17. ※F. Kobayashi, G. Ikai, W. Fukui, H. Nakamoto, F. Kojima
Multipoint Haptic Device for Robot Hand Teleoperation, The 23rd International Symposium on Micro-Nano Mechatronics and Human Science, 304-309, 2012.
18. ※K. Fujimoto, F. Kobayashi, H. Nakamoto, F. Kojima
Development of Haptic Device for Five-fingered Robot Hand Teleoperation, The 2013 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, 820-825, 2013.
19. ※T. Matsumoto, H. Nakamoto
A Study on Tactile Texture Recognition Using Magnetic Type Tactile Sensor, The 2013 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, 477-481, 2013.
20. ※F. Kobayashi, K. Kitabayashi, H. Nakamoto, F. Kojima
Hand/Arm Robot Teleoperation by Inertial Motion Capture, 2013 Second International Conference on Robot, Vision and Signal Processing, 234-237, 2013.
21. ※H. Kanno, H. Nakamoto, 他 3 名
Slip Detection using Robot Fingertip with 6-Axis Force/torque Sensor, 2013 IEEE Symposium Series on Computational Intelligence, 1-6, 2013.

22. ※H. Nakamoto, S. Takenawa
Application of Magnetic Type Tactile Sensor to Gripper, 2013 IEEE Symposium Series on Computational Intelligence, 7-12, 2013.
23. ※H. Nakamoto, S. Oida, 他 5 名
Application of Stretchable Strain Sensor for Pneumatic Artificial Muscle, 2014 IEEE Symposium Series on Computational Intelligence, 112-117, 2014.
24. ※F. Kobayashi, H. Kanno, H. Nakamoto, F. Kojima
Slip Based Pick-and-Place by Universal Robot Hand with Force/Torque Sensors, 2014 IEEE Symposium Series on Computational Intelligence, 149-152, 2014.
25. H. Nakamoto, F. Kojima, S. Kato
Assessment Method of Pipe Operation Time by Using Hazard Rate Based on Fusion of Prediction and Inspection, The 2nd International Conference on Maintenance Science and Technology, 193-194, 2014.
26. K. Fujimoto, F. Kobayashi, H. Nakamoto, F. Kojima
Door Opening Operation by Teleoperated Hand/Arm Robot, The 2nd International Conference on Maintenance Science and Technology, 203-204, 2014.
27. ※H. Nakamoto, D. Nishikubo, 他 2 名
Development of Food Texture Sensor Using Two Magnetic Sensing Elements, 2015 IEEE Symposium on Robotic Intelligence in Informationally Structured Space, 117-121, 2015.
28. I. Hirata, H. Nakamoto, 他 2 名
Application of Stretchable Strain Sensor for Human's Motion Monitor, 7th International Conference on Emerging Trends in Engineering & Technology, 28, 2015.
29. H. Nakamoto, S. Sasai, 他 2 名
Displacement and Tilt Estimation of Contact Surface on Magnetic Tactile Sensor Using Genetic Programming, 7th International Conference on Emerging Trends in Engineering & Technology, 27, 2015.
30. ※H. Nakamoto, S. Oida, 他 5 名
Design and Response Performance of Capacitance Meter for Stretchable Strain Sensor, The 2015 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, 2348-2353, 2015.
31. ※I. Hirata, H. Nakamoto, 他 2 名
The flexible interface using a stretch sensor, the 6th International Conference on Applied Human Factors and Ergonomics, 5519-5523, 2015.
32. ※F. Kobayashi, S. Ueno, H. Nakamoto, F. Kojima
Vision Based Grasping System with Universal Jamming Hand, The 10th Asian Control Conference 2015, 3135-3138, 2015.
33. ※H. Nakamoto, S. Oida, 他 5 名
Characteristics Evaluation of Stretchable Strain Sensor for Control of Pneumatic Artificial Muscle, The 10th Asian Control Conference 2015, 706-711, 2015.
34. ※R. Sakata, F. Kobayashi, H. Nakamoto

Development of Motion Capture System Using Multiple Depth Sensors, 2017 International Symposium on Micro-nanomechatronics and Human Science, 1-7, 2017.

35. ※W. Sakata, F. Kobayashi, H. Nakamoto
Robot-Human Handover Based on Motion Prediction of Human, 2017 6th International Conference on Informatics, Electronics and Vision, 2017.
36. ※H. Nakamoto, N. Souda, 他 2 名
Food Texture Evaluation Using Tooth-shaped Sensor and Statistic Model, 2017 6th International Conference on Informatics, Electronics and Vision, 2017.
37. ※R. Sakata, F. Kobayashi, H. Nakamoto
Body Parts Estimation for Motion Capture System Using Multiple Depth Sensors, 2018 International Symposium on Micro-nanomechatronics and Human Science, 1-5, 2018.
38. A. Kaji, H. Nakamoto, F. Kobayashi
Attenuation of Guided Wave in Illumination Pillar by Soil, The 19th International Symposium on Applied Electromagnetics and Mechanics, #128, 2019.
39. H. Nakamoto, Y. Katsuno, 他 5 名
Detection of Laryngeal Elevation Time for Mendelsohn Maneuver by Band-Shaped Device, 41st Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society, FrPOS-38.34, 2019.
40. ※K. Kusumi, H. Nakamoto, 他 2 名
Development of Magnetic Food Texture Sensor with Spring and Sliding Mechanism, IEEE SENSORS 2020, 6183, 2020.
41. ※H. Nakamoto, A. Kaji
Attenuation of Ultrasonic Guided Wave on Buried Illumination Pillar, IEEE SENSORS 2020, 6635, 2020.
42. ※H. Nakamoto, Y. Katsuno, 他 6 名
Development of Band-shaped Device and Detection Algorithm of Laryngeal Elevation, 42nd Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society, 4475-4478, 2020.
43. ※K. Matsuo, H. Nakamoto, 他 2 名
Estimation of Probe Angles Based on Inertial Measurement and Human Skill Assessment, International Conference on Applied Human Factors and Ergonomics, 415-422, 2021.
44. ※R. Nishimura, H. Nakamoto, F. Kobayashi
A Study of Snack Food Texture Estimation Based on Force, Vibration, and Sound Data in Fracture, 2022 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, 561-565, 2022.
45. D. Kosaka, M. Hoshiba, H. Nakamoto
Quantitative Assessment of Eddy Current Inspection Technician Skills, 2024 AHFE International Conference on Human Factors in Design, Engineering, and Computing, 270-276, 2023.
46. H. Nakamoto, K. Kawanishi, I. Hirata

Effects of Filtered Air- and Bone-Conduction Sounds, Presentation in Mastication on Food Texture, 2024 AHFE International Conference on Human Factors in Design, Engineering, and Computing, 27-32, 2023.

47. I. Hirata, H. Nakamoto, T. Nonaka
Comparison of Backpacks with Air Mesh Back Panels and Curved Boards in Standing Position, 2024 AHFE International Conference on Human Factors in Design, Engineering, and Computing, 21-26, 2023.
48. H. Nakamoto, I. Hirata, T. Nonaka
Effect of Backpacks with Air Mesh Back Panel and Curved Board in Running, The 9th International Symposium on Affective Science and Engineering, 1-4, 2023.

(c. 国内会議の論文集)

該当なし

(d. 研究機関の紀要，報告等に掲載された論文)

1. 呉松保男，小谷知己，中本裕之，北村新三
動特性を考慮した神経振動子系による二足歩行運動
産業技術短期大学誌, 33, 157-165, 1999.
2. 呉松保男，稲元勉，中本裕之，北村新三
遺伝的アルゴリズムによる2足歩行運動の生成
産業技術短期大学誌, 34, 89-96, 2000.
3. 中本裕之，玉置久，他2名
強化学習を用いたヒューマノイドロボットのシュート動作生成
産業技術短期大学誌, 40, 73-81, 2006.
4. 岸悟志，中本裕之，呉松保男
ロボット搭載用の二値画像認識
産業技術短期大学誌, 40, 119-122, 2006.
5. 中本裕之，玉置久，他2名
小脳モデルの学習による二足ロボットの立ち直り運動の実現
産業技術短期大学誌, 41, 103-108, 2007.

(学 術 報 告 等)

1. 中本裕之
柔軟膜ひずみセンサの特性とその応用
システム制御情報学会誌, 62(1), 2-7, 2018.
(解説論文)
2. 中本裕之
ヒトの歯の構造と受容器の特性を模した食感センサ
FFI ジャーナル, 227(2), 115-120, 2022.
(解説論文)

(上記以外に商業誌などへ 7 編)

(学 術 講 演)

1. 中本裕之, 武縄悟
磁気式触覚センサのヒステリシスと再現性の評価
第 56 回システム制御情報学会研究発表講演会, 2012
2. 中本裕之
柔軟膜伸長センサとその応用
兵庫県立大学医療健康情報技術研究センター2015 年度第 4 回講演会, 2016
(招待講演)
3. 中本裕之, 大高秀夫, 他 4 名
異方性をもつ柔軟膜ひずみセンサの開発
第 16 回公益財団法人計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会, 2015
(優秀講演賞受賞)
4. 中本裕之, Philippe GUY, 高木敏行
配管検査のための粗面における反射時の散乱による超音波減衰の影響
日本 AEM 学会, 第 27 回 MAGDA コンファレンス, 2018
5. 青木尊啓, 中本裕之
時系列データを用いた食感変化のモデリングによる因果性の評価
第 25 回公益社団法人計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会, 2024

(上記以外に 180 編)