

陈昊

Hao Chen

副教授 · 硕士生导师

计算机与信息学院, 福建农林大学

机器人操作 · 任务与运动规划 · 智能装配 · 实验室自动化 · 智慧农林业

chenhaox@outlook.com [Google Scholar ↗](#) [ORCID ↗](#) [GitHub ↗](#) [教师主页 ↗](#)



现任职位

副教授 / 硕士生导师

2025.07 – 至今

福建农林大学 · 计算机与信息学院

教育经历

博士, 大阪大学, 系统创新

2021–2024

导师: [Prof. Weiwei Wan ↗](#) ; [Prof. Kensuke Harada ↗](#)

硕士, 大阪大学, 系统创新

2018–2021

导师: [Prof. Weiwei Wan ↗](#) ; [Prof. Kensuke Harada ↗](#)

学士, 澳门大学, 电机与电脑工程

2014–2018

代表性论文

Robotic test tube rearrangement using combined reinforcement learning and motion planning in a closed loop

Hao Chen, Yu Tang, Weiwei Wan, Masaki Matsushita, Jun Takahashi, Takeyuki Kotaka, Kensuke Harada

The International Journal of Robotics Research, 2026

Automatically Prepare Training Data for YOLO Using Robotic In-Hand Observation and Synthesis

Hao Chen, Weiwei Wan, Masaki Matsushita, Takeyuki Kotaka, Kensuke Harada

IEEE Transactions on Automation Science and Engineering, 2023

Planning to Build Block Structures With Unstable Intermediate States Using Two Manipulators

Hao Chen, Weiwei Wan, Keisuke Koyama, Kensuke Harada

IEEE Transactions on Automation Science and Engineering, 2022

Integrating combined task and motion planning with compliant control

Hao Chen, Juncheng Li, Weiwei Wan, Zhifeng Huang, Kensuke Harada

International Journal of Intelligent Robotics and Applications, 2020

[Google Scholar ↗](#)

学术服务

会议编辑服务

Associate Editor, **IROS 2026**

IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2026)

Session Chair

Session Chair, **IROS 2025**

IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2025)

Session: **Data Sets for Robotics 1**

期刊审稿

担任 IEEE T-RO、IJRR、IEEE T-ASE、IEEE RA-L 等机器人与自动化领域国际期刊审稿人。