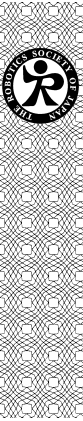


# お知らせ目次

<input type="checkbox"/> 学会からのお知らせ	
・ 名誉会員のご紹介	お知らせ 2
・ 2008 年度フェローのご紹介	お知らせ 4
・ 2009 年度フェローの推薦について	お知らせ 5
<input type="checkbox"/> カレンダー	お知らせ 6
<input type="checkbox"/> 主催行事のお知らせ	
・ 第 14 回ロボティクスシンポジウム講演募集	お知らせ 8
<input type="checkbox"/> セミナーのご案内	
・ 第 49 回シンポジウム 手術支援システム	お知らせ 9
<input type="checkbox"/> 共催・協賛行事のお知らせ	
・ 本会共催・協賛・後援行事	お知らせ 11
<input type="checkbox"/> 理事会報告	お知らせ 12
<input type="checkbox"/> 新入会員	お知らせ 13
<input type="checkbox"/> 英文論文集のページ	
・ Call for Papers: Special Issue on Advanced Space Robotics	お知らせ 14
・ Call for Papers: Special Issue on Intelligent Robotics and Automation	お知らせ 15
・ Call for Papers: Special Issue on Disaster Response Robotics	お知らせ 16
・ ADVANCED ROBOTICS Vol. 22, No. 6-7 Abstract	お知らせ 17
<input type="checkbox"/> 刊行物のご案内	お知らせ 20
<input type="checkbox"/> 有料広告	お知らせ 21



# 学会からのお知らせ

## 日本ロボット学会名誉会員のご紹介

日本ロボット学会では、「名誉会員の推薦等に関する内規」第2項（ロボットの学術または技術に関する権威者で、かつ本会に対し功績顕著な者）に従い、理事会にて下記の3名の方々を新しく名誉会員に推挙し、過日の日本ロボット学会定常総会（平成20年3月11日）にて満場一致で選任いただきました。ここに謹んでご報告いたします。

新名誉会員の皆様には、今後も益々ご壮健にて、当該分野ならびに当学会の発展のために尚一層のご尽力とご指導を切に御願ひ申し上げます。



三浦 宏文 氏

(1938年3月17日生)

[現職]：工学院大学学長，東京大学名誉教授

[略歴]：

- 1960年3月 東京大学工学部機械工学科卒業
- 1965年3月 東京大学大学院修了（工学博士）
- 1965年4月 東京大学工学部専任講師
- 1966年4月 東京大学工学部助教授，NASA 客員研究員
- 1978年2月 東京大学工学部教授（機械工学，機械情報工学，情報工学）
- 1998年3月 東京大学定年退官
- 1998年4月 工学院大学工学部教授（機械システム工学科）
- 1998年5月 東京大学名誉教授
- 2003年4月 工学院大学学長就任 現在に至る

[受賞]：

- 1997年 東京都科学技術功労者表彰

本学会 第6期会長



有本 卓 氏

(1936年8月3日生)

[現職]：立命館大学客員教授

[略歴]：

- 1959年3月 京都大学理学部卒業
- 1959年4月 沖電気工業(株)入社
- 1962年2月 東京大学工学部助手
- 1967年4月 東京大学工学部講師
- 1968年4月 大阪大学基礎工学部助教授
- 1973年3月 大阪大学基礎工学部教授
- 1988年4月 東京大学工学部教授
- 1997年4月 立命館大学理工学部教授
- 2007年4月 立命館大学総合理工学研究機構客員教授

[受章]：

- 1974年1月 IEEE IT Soc. Paper Award
- 2000年1月 IEEE Memorial Millennium Medal
- 2000年4月 紫綬褒章
- 2007年5月 IEEE RA Soc. Pioneer Award
- 2008年11月 ASME Rufus Oldenburger Medal

本学会 第7期会長



江尻 正員 氏

(1937年3月9日生)

[現職]：産業技術コンサルタント

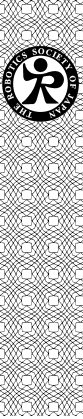
[略歴]：

- 1959年3月 大阪大学工学部機械工学科卒業
- 1959年4月 株式会社日立製作所入社
- 1967年3月 工学博士（大阪大学）
- 1977年8月 同社中央研究所主管研究員
- 1989年8月 日立製作所技師長
- 2003年3月 日立製作所退社
- 2005年4月 横断型基幹科学技術研究団体連合副会長

[受賞]：

- 1975年10月 研究功績者顕彰（科学技術庁）
- 2004年9月 日本ロボット学会フェロー
- 2005年12月 J.F. Engelberger Award

本学会 第10期会長



## 2008 年度 日本ロボット学会フェロー のご紹介

日本ロボット学会では、本会の管掌する学術技術分野の発展に顕著な貢献をされた正会員や、本会の運営発展に多大な貢献をされた正会員に対して、フェローの称号を授与してそのご功績を顕彰しております。

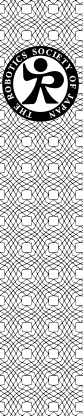
本年は、新しく下記の 8 名の方々がフェローに選ばれましたので、ここに謹んでご報告いたします（順不同）。新フェローの方々の顕彰は、本会の第 26 回学術講演会の席上にて執り行われます。

なお、新フェローの皆様には、当該分野ならびに本会の発展のために、今後も引き続きご尽力・ご指導を頂きたく、切にお願い申し上げます。

### 記

- |       |   |
|-------|---|
| 浅田 稔  | ロボカップによるロボティクスの教育と研究およびロボット学会運営への貢献         |
| 浅間 一  | 自律分散型ロボットシステムのサービス工学への応用およびロボット学会運営への貢献     |
| 新井 健生 | ロボットの機構と制御及びその実作業応用およびロボット学会運営への貢献          |
| 稲葉 雅幸 | 知能ロボットシステムの発展的構成法およびロボット学会運営への貢献            |
| 小菅 一弘 | ロボティクス研究とその実世界応用およびロボット学会運営への貢献             |
| 末廣 尚士 | 高技能操作に関する RT ミドルウェアの研究開発、標準化およびロボット学会運営への貢献 |
| 菅野 重樹 | 人間共存ロボット開発研究およびロボット学会運営への貢献                 |
| 橋野 賢  | 階段昇降機等福祉機器実用化研究およびロボット学会運営への貢献              |

(敬称略)



## 2009 年度フェローの推薦について (お願い)

日本ロボット学会では、創立 20 周年を機にフェロー制度を制定し、毎年顕彰を実施してきましたが、今回ここに 2009 年度のフェロー候補者の公募を行いません。この制度は、本学会の正会員で、本学会の管掌する学術・技術分野の発展に顕著な貢献をなされた方々、もしくは本学会の運営発展に顕著な貢献をなされた方々に対し、フェローの称号を授与してその功績をたたえようとするものです。

フェロー候補者を推薦しようとする正会員は、他の 2 名の賛同者とともに所定の推薦書を本年 11 月末までに作成し提出して下さい。各候補者については、会長を委員長とする選考委員会が慎重に審議し、最終候補者を選定して理事会に提案し、理事会で最終決定します。決定された新フェローは、次回の学術講演会の場で公表し表彰します。

推薦書に記載いただく内容は、(1) 候補者および推薦者・賛同者の氏名・所属・連絡先などの情報、(2) 候補者の教育歴、職歴、主な業績などの情報、(3) 候補者の学会発表・論文・著書・特許・社内報告（企業所属者の場合）などの学界や産業界での活動状況です。推薦書書式の詳細については学会事務局までご請求ください。

以上

# カレンダー

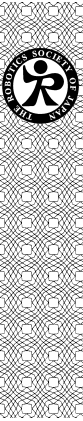
(2008年9月～2009年9月)

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
8/31～12/21	第20回全日本ロボット相撲大会	東京ほか		26巻6号・11
9/1～9/3	2008 IEEE International Conference on Automation and Logistics (IEEE ICAL 2008)	中 国		26巻1号・16
9/1～9/4	ヒューマンインタフェースシンポジウム 2008	大 阪	申込締切 6/30	26巻4号・14
<b>9/2</b>	<b>第11回建設ロボットシンポジウム (SCR 2008)</b>	東 京	論文締切 <b>4/30</b>	<b>25巻8号・18</b>
9/2～9/5	No. 08-14 Dynamics and Design Conference 2008 「きわめ 織りなす 動きの世界」	神 奈 川	論文締切 6/15	26巻2号・11
9/3～9/5	第24回ファジィシステムシンポジウム	大 阪	論文締切 7/1	26巻4号・14
9/8・9/9	第13回知能メカトロニクスワークショップ	香 川	論文締切 7/31	26巻3号・11
9/8～9/10	第10回日本感性工学会大会	東 京		26巻6号・11
<b>9/9～9/11</b>	<b>第26回日本ロボット学会学術講演会</b>	兵 庫	申込締切 <b>7/18</b>	<b>26巻2号・11</b>
9/16～9/18	第7回 JFPS フルードパワー国際シンポジウム	富 山	論文締切 4/20	25巻6号・10
9/17～9/19	No. 08-28 福祉工学シンポジウム 2008	山 口		26巻6号・11
9/18	SICE チュートリアルセミナー 「IEEE 制御部門論文賞受賞記念—一般化 KYP 補題に基づく多目的ロバスト設計—」	香 川		25巻6号・10
9/19	第58回東レ科学講演会	東 京		26巻6号・11
9/19・9/20	生体医工学シンポジウム 2008	大 阪	論文締切 7/29	26巻2号・11
9/24～9/26	第7回国際会議 ICMA 2008—サービス・ロボティクス&メカトロニクス (Service Robotics and Mechatronics)—	兵 庫	論文締切 4/25	25巻8号・18
9/24～9/26	日本神経回路学会第18回全国大会 (JNNS 2008)	茨 城		26巻4号・14
9/25・9/26	第25回センシングフォーラム計測部門大会—センシング技術の新たな展開と融合—	佐 賀	申込締切 6/6	26巻4号・14
9/25～9/27	No. 08-2 第18回設計工学・システム部門講演会 (D&S 2008)	京 都		26巻5号・9
9/28～9/30	第23回生体・生理工学シンポジウム	愛 知	論文締切 7/25	26巻4号・14
10/5～11/23	アイデア対決・全国高等専門学校ロボットコンテスト 2008	東京ほか		26巻2号・12
10/10	第330回講習会「3次元CAD導入と普及の勘所～仕事とCADのベストマッチング」	東 京	申込締切 10/3	26巻6号・11
10/11～10/13	ROBO_JAPAN 2008	横 浜		26巻6号・11
10/22～10/24	第25回「センサ・マイクロマシンと応用システム」シンポジウム	沖 縄		26巻2号・12
10/22～10/24	VISION Japan 2008 / ポジショニング EXPO 2008	神 奈 川		26巻5号・9
10/23・10/24	第18回インテリジェント・システム・シンポジウム (FAN シンポジウム)	広 島	論文締切 8/29	26巻4号・15
10/25・10/26	第29回バイオメカニクス学術講演会 (SOBIM 2008 in Hiroshima)	広 島	論文締切 9/12	26巻2号・12
10/27～10/31	マイクロデバイス作製実習講座	大 阪	申込締切 10/24	26巻5号・9
10/29～10/31	第11回情報論的学習理論ワークショップ (IBIS 2008)	宮 城	投稿締切 9/26	26巻6号・11
10/30・10/31	No. 08-76 —若手機械設計技術者のために—「新しいメカニクス創出に役立つ機構学基礎講座」講習会	東 京		26巻6号・11
10/31	科学技術における国内ロボット教育シンポジウム (WRO 2008 関連行事)	神 奈 川		26巻2号・12
10/31・11/1	第13回国際工作機械技術者会議 (13th IMEC)	東 京		26巻1号・16
11/1・11/2	WRO 2008 国際大会	神 奈 川		26巻2号・12

お 知 ら せ

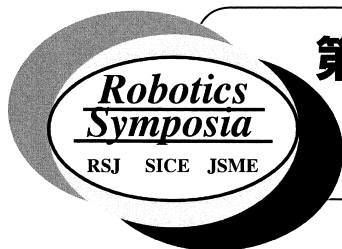
開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
11/6 ~ 11/9	2008 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science (MHS 2008)/International Micro Robot Maze Contest 2008	愛 知	申込締切 11/6 論文締切 11/9	26 巻 5 号・9
11/17 ~ 11/19	The 9th International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems 2008 (第 9 回 DARS 国際シンポジウム)	茨 城	論文締切 7/31	26 巻 1 号・17
11/22・11/23	第 51 回自動制御連合講演会	山 形	申込締切 8/ 上 論文締切 9/ 下	26 巻 3 号・12
12/4・12/5	第 7 回 ITS シンポジウム 2008	千 葉		26 巻 3 号・12
12/4・12/5	VIEW 2008 ビジョン技術の実利用ワークショップ	神 奈 川	申込締切 8/ 上 論文締切 10/ 中	26 巻 4 号・15
12/9 ~ 12/13	IUMRS アジア国際会議 2008 (IUMRS-ICA 2008)	愛 知	申込締切 6/30	26 巻 4 号・15
<b>2009</b> 2/5 ~ 2/7	第 14 回人工生命とロボットに関する国際シンポジウム (AROB 14th '09)	大 分	申込締切 9/15 論文締切 10/15	26 巻 5 号・9
4/14 ~ 4/18	2009 年 IEEE ロボティクス・オートメーション国際会議 (ICRA 2009)	兵 庫		25 巻 2 号・6
7/4 ~ 7/6	スケジューリング国際シンポジウム 2009	愛 知		26 巻 5 号・10
9/10 ~ 9/12	9th IFAC Symposium on Robot Control (SYROCO 2009) (第 9 回 IFAC ロボット制御シンポジウム)	岐 阜	論文締切 5/15	25 巻 4 号・12

(詳細は表中の右欄に記載の会誌名号の会告・お知らせをご参照下さい。)



# 主催行事のお知らせ

## Call for Papers of 14<sup>th</sup> Robotics Symposia



### 第14回 ロボティクス・シンポジウム 講演募集

<http://www.robotics-symposia.org>

主催：日本ロボット学会、計測自動制御学会（システムインテグレーション部門）  
日本機械学会（ロボティクス・メカトロニクス部門）

第14回ロボティクス・シンポジウムを、2009年3月16、17日に北海道の登別温泉郷で開催致します。本シンポジウムの目的は、広くロボット学関連の研究に携わる研究者間の、学会の垣根を越えた研究・情報の交流を促し、何よりもレベルの高い議論の場を形成することにあります。このため、今回も1泊2日の泊り込み形式で開催することとしております。本シンポジウムでは、レベルの高い議論が行えるように、投稿していただいた論文から、プログラム委員会が中心となって厳正なFull Paper査読を行ない、採択論文を絞ります。また、シンポジウムのプログラム編成は、並列セッションの数をできるだけ少なくし、発表時間と質疑応答時間を含め30分とし、十分な議論が行える時間を取れるように配慮しています。さらに、参加者と講演者がより密な議論が行える場をセッション外でも提供いたします。詳しくは、ホームページをご覧ください。多数のご投稿、ご参加を心よりお待ちしております。

**日 程：** 2009年3月16日(月)、17日(火)

**会 場：** 登別プリンスホテル石水亭

北海道登別市登別温泉町203番地1 登別温泉

(<http://www.noguchi-g.com/sekisuitei/index.html>)

講演会への参加について： 現地宿泊を原則とします(深夜に及ぶ行事を予定しております)。論文の論文集への載は参加登録申し込みを前提と致します。

**今後の日程(予定)：**

2008年 8月 1日	講演申込受付開始
2008年 9月26日	講演申込〆切
2008年10月24日	論文投稿提出〆切
2008年12月15日	査読結果返送
2009年 1月15日	最終原稿提出〆切
2009年 2月 1日	参加登録〆切

実行委員長： 田中 孝之(北海道大学大学院情報科学研究科システム情報科学専攻)  
〒060-0814 札幌市北区北14条西9丁目  
Tel/Fax.011-706-6756, E-mail: [ttnaka@ssi.ist.hokudai.ac.jp](mailto:ttnaka@ssi.ist.hokudai.ac.jp)

プログラム委員長： 鈴木 高宏(東京大学大学院情報学環/生産技術研究所機械・生体系部門)  
〒153-8505 東京都目黒区駒場4丁目6番1号  
Tel.03-5452-6220, Fax.03-5452-6222, E-mail: [suzukitk@iis.u-tokyo.ac.jp](mailto:suzukitk@iis.u-tokyo.ac.jp)

著作権： 第14回ロボティクス・シンポジウムに掲載される論文の著作権は原則としてロボット学会に帰属します。条件等詳細はホームページに掲載します。

併催行事(実行委員会企画)

## ロボティクス・フォーラム

**日 程：** 2009年3月15日(日)

**会 場：** 登別市民会館中ホール

ロボット技術のPRを目的として、市民公開イベントを開催します。以下の企画を予定しています。

- ・ロボット展示
- ・ロボットコンテスト体験(ロボットグランプリ、ロボットトライアスロン等)
- ・ロボット製作教室

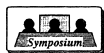


# セミナーのご案内

主 催：(社)日本ロボット学会

協 賛：計測自動制御学会，精密工学会，電気学会，電子情報通信学会，土木学会，日本機械学会，日本ロボット工業会，農業機械学会，自動化推進協会，バイオメカニズム学会，産業技術連携推進会議 機械・金属連合部会／福祉技術部会，機械技術協会，応用物理学会，人工知能学会，日本神経回路学会，システム制御情報学会，情報処理学会，日本設計工学会，日本人間工学会，日本時計学会，日本バーチャルリアリティ学会

ロボット工学セミナー



第49回シンポジウム

## デスバレーを乗り越える手術支援システム

日 時：2008年11月19日(水) 10:00～16:10

会 場：中央大学 後楽園キャンパス 6号館 6209教室

アクセス：[http://www.chuo-u.ac.jp/chuo-u/access/access\\_korakuen\\_j.html](http://www.chuo-u.ac.jp/chuo-u/access/access_korakuen_j.html)

定 員：60名（定員になり次第締め切ります）

参加費：会員／協賛学会員 8,400円，学生（一律）4,200円，会員外 12,600円（税込）

口 上：なかなか実用化までたどり着けない手術支援システム。原因として日本の医療制度や業事法承認の困難さなどがよく取り上げられています。しかし本セミナーでは、制度や法律を言い訳にせず、研究開発と臨床の間でデスバレーを乗り越えるために日々努力されている医学，工学，産業界の先生方に、医療機器認定を受けるために必要な取り組みや、工学的にまだ解決しなければならない課題などについて、ご講演いただきます。

オーガナイザー：岸 宏亮（日立製作所機械研究所）

WEB サイト：「日本ロボット学会主催・共催行事 最新情報」よりご確認ください。

<http://www.rsj.or.jp/events/>

講演内容：

＜開会挨拶・講師紹介＞ 10:00～10:10

第1話 医療機器ガイドライン「ナビゲーション医療分野」

：手術用のロボット機器の開発ガイドライン

10:10～11:10 産業技術総合研究所 鎮西 清行

厚生労働省，経済産業省では医療機器ガイドラインを策定してきました。その一つとして手術ロボット，手術ナビゲーションをカバーする「ナビゲーション医療分野」開発ガイドラインが公表されています。その内容，特に一般的なロボット開発の過程では出てこない事柄（医療機器に求められる電気的安全性，生体への安全性など）と，その応用事例として NEDO 研究開発プロジェクト「インテリジェント手術機器」で行っている取り組みについて紹介します。

第2話 医療機器医師主導治験の経験(中)と今後の展開  
11:10～12:10 東京女子医科大学 伊関 洋

医師が最新の医療機器を使って，より良い治療結果を挙げようとするモチベーションを向上させる仕組みやインセンティブが必須である。特に，開発中にどんどん進歩するのが機器の特徴であり，機器の進歩と医師の技量向上を見越した柔軟な業事制度が必要である。研究・開発・審査が同じ土俵で議論（レギュラトリーコミュニケーション）できるようにする医療機器開発のためのレギュラトリーサイエンスの確立が急務である。同時に医師及び機器開発研究者のプロトコル作成能力向上こそが必須であり，従来，一番大事なことでありながら最も欠けていた部分である。

＜休憩（昼食）＞ 12:10～13:10

第3話 研究室から臨床現場への技術発信と実用化における融合環境構築

13:10～14:10 東京女子医科大学 中村 亮一

工学系研究室から臨床現場への医用工学技術の送信と実用化には，学術研究としての側面はもとより，それを越えた様々な克服すべき問題点やノウハウ，コミュニケーション能力が要求されると考える。異分野・異業種である臨床医療現場と工学系研究畑の間で，連携研究による新しい医療機器・ロボットの創出を目指す上で，文化交流・相互理解から連携研究の推進と臨床応用までのフェイズにて演者が経験した様々の事項の中から，事業推進のポイントと考える部分と将来への提案について紹介したい。

**第4話 MSM 鉗子システムの製品化について**

14:10～14:50 瑞穂医科工業(株) 落合 真

QOL(Quality of Life)の観点から、患者に対し低侵襲な手術が求められ様々な機関で研究開発が行われている。東芝・慶応大学は、NEDOにより低侵襲手術器具開発の一環としてMSM(Master Slave Manipulator)鉗子を開発した。このMSM鉗子の製品化をフジノンと瑞穂医科工業が行っているが、製品化にあたり必要となる技術、コストや洗浄性・滅菌性など、製品に落とし込む際のデスバレーについてメーカーの視点から報告する。

<休憩> 14:50～15:00

**第5話 テーラーメイド血管内手術シミュレータの事業化～技術シーズを活かした大学発ベンチャー創出の一事例～**

15:00～16:00 ファイン・バイオメディカル(有)

池田 誠一

私は、博士課程での研究課題であった「テーラーメイド手術シミュレータ」をもとに、名古屋大学での医工連携研究の成果として、平成17年5月にベンチャー企業（ファイン・バイオメディカル有限公司）を起業しました。本講演では、私が、学生として研究を行っていた頃から、創業直後の不安定な時期を経て、現在の製品普及段階を迎えるまでに経験したことを、人々との出会いや、資金面／人材面等での苦勞、思い掛けず訪れた事業の変遷などの実例を中心にドキュメンタリー形式で紹介いたします。

<閉会挨拶> 16:00～16:10

**<申込み方法>**

\*参加申込の詳細は学会HPをご参照ください。 [http://www.rsj.or.jp/events/robo\\_seminar.html](http://www.rsj.or.jp/events/robo_seminar.html)

\*参加費には配布資料代を含み、昼食代は含みません。

\*会場、講師、日時等は都合により変更になる場合がありますのでご了承ください。

\*参加費振込先：銀行振込 りそな銀行本郷支店（普）1063675、ゆうちょ銀行 振替口座 00190-8-57896 ともに加入者名、(社)日本ロボット学会（参加費のお振り込みに請求書等が必要な場合は別途お申し出ください。また、所定の用紙がある場合は、その旨申込時に明記の上、同封ください。）

(社)日本ロボット学会 講習会係 [seminar@rsj.or.jp](mailto:seminar@rsj.or.jp)

〒113-0033 東京都文京区本郷2-19-7 ブルービルディング2F TEL 03-3812-7594 FAX 03-3812-4628

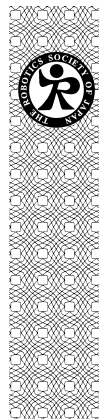
# 共催・協賛行事のお知らせ

## 本会協賛行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
第 10 回日本感性工学会大会	日本感性工学会	2008 年 9 月 8 日(月)～9 月 10 日(水) 大妻女子大学千代田キャンパス (東京都千代田区三番町 12)	第 10 回日本感性工学会大会事務局 TEL/FAX. 03-3666-8000 E-mail : jske2008@jske.org
No. 08-28 福祉工学シンポジウム 2008	(社)日本機械学会	2008 年 9 月 17 日(水)～9 月 19 日(金) 山口大学工学部 (山口県宇都宮市常盤台 2-16-1)	福祉工学シンポジウム 2008 実行委員会 (山口大学/南和幸) TEL. 0836-85-9161 FAX. 0836-85-9101 E-mail : fukushi@yamaguchi-u.ac.jp 機素潤滑設計部門担当 TEL. 03-5360-3501 FAX. 03-5360-3560 E-mail : mhoshino@jsme.or.jp / araki@jsme.or.jp
第 330 回講習会「3次元 CAD 導入と普及の勘所～仕事と CAD のベストマッチング」	(社)精密工学会	2008 年 10 月 10 日(金) 中央大学後楽園キャンパス (東京都文京区春日 1-13-27)	(社)精密工学会 TEL. 03-5226-5191
第 11 回情報論的学習理論ワークショップ (IBIS 2008)	IBIS 2008 実行委員会	2008 年 10 月 29 日(水)～10 月 31 日(金) 仙台国際センター (仙台市青葉区青葉山無番地)	IBIS 2008 事務局 E-mail : support@ibis2008.bayesnet.org http://ibis2008.bayesnet.org
No. 08-76 一若手機械設計技術者のために―「新しいメカニズム創出に役立つ機構学基礎講座」講習会	(社)日本機械学会 (機素潤滑設計部門)	2008 年 10 月 30 日(木)・10 月 31 日(金) 東京工業大学大岡山キャンパス石川台 3 号館 304 号室工学系会議室 (東京都目黒区大岡山 2-12-1)	機素潤滑設計部門担当 TEL. 03-5360-3501 (星野) / 03-5360-3560 (荒木) http://www.jsme.or.jp/kousyu2.htm

## 本会後援・協力行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
第 20 回全日本ロボット相撲大会	富士ソフト(株) (社)全国工業高等学校長協会 大阪府実業高等学校長会	2008 年 8 月 31 日(日)～12 月 21 日(日) 地区大会 (9 地区・9 会場) 高校生全国大会 (大阪市中央体育館サブアリーナ) 全国大会 (東京・両国国技館)	全日本ロボット相撲大会事務局 TEL. 03-5209-6001 FAX. 03-5209-6085
第 58 回東レ科学講演会	(財)東レ科学振興会	2008 年 9 月 19 日(金) 有楽町朝日ホール (東京都千代田区有楽町 2-5-11 有楽町マリオン 11 階)	(財)東レ科学振興会 TEL. 047-350-6103 FAX. 047-350-6082 E-mail : torayzaidan@tgnts.toray.co.jp http://www.toray.co.jp/tsf/index.html
ROBO_JAPAN 2008	ROBO_JAPAN 2008 実行委員会	2008 年 10 月 11 日(土)～10 月 13 日(月) パシフィコ横浜展示会場 C&D / アネックス ホール	ROBO_JAPAN 2008 事務局 ((株)ニッポン放送プロジェクト内) TEL. 03-3265-8262 FAX. 03-3265-8288



# 理事会報告

## 第 258 回 理事会報告

日 時：2008 年 6 月 13 日(金) 14:30～16:50

場 所：本郷瀬川ビル 6 階会議室

出席理事：佐藤（会長）、榊原、内山（勝）、細田、小平（記）、中内、見持、藤田、國吉、久保、三浦、稲邑、近野、畠山、相山、大山、大隅

出席監事：内山

その他出席者：松浦、水谷（事務局）

<議 事>

### 1. 議事録確認

第 257 回理事会議事録案について、承認された。

### 2. 入退会の承認

前回理事会以降 2008 年 6 月 12 日までの入会希望正会員 12 名、学生会員 39 名、入会賛助会員 1 社（1 口）、復会希望正会員 1 名、および退会希望正会員 2 名、学生会員 6 名、種別変更（学生→正 9 名）を承認した。この結果、会員総数は 4,056 名となり、賛助会員 70 団体（98 口）となった。

### 3. 企画関連

- (1) 日本ロボット学会功労賞規程，功労賞選考規程につき報告があり，承認された。
- (2) 消防庁より依頼があり消防防災ロボット技術研究会発起人に連名した旨報告があった。
- (3) ファナック FA ロボット財団推薦論文の選考状況につき報告があった。

### 4. 欧文誌関連

欧文誌委員会・欧文誌編集査読小委員会の活動報告があり，承認された。

### 5. 事業関連

- (1) 日本ロボット学会学術講演会管理推進委員会の活動報告があり，承認された。
- (2) 共催 2 件，協賛 6 件の報告があり，承認された。

### 6. 学会誌関連

学会誌発行計画につき報告があった。

### 7. 国際関連

国際委員会の活動報告があった。

### 8. 財務関連

2008 年度分野別予算実績に関する報告があった。

## 日本ロボット学会誌 26 巻 7 号予定目次(10 月刊) 特集「アカデミック・ロードマップ」(仮)

特集について	相山康道 (筑波大)
[解説] アカデミック・ロードマップに望むもの	渡邊政嘉 (経産省)
ロボット分野アカデミック・ロードマップの概要	佐藤知正, 他 (東大)
人間系融合領域アカデミック・ロードマップ	富田 豊, 他 (慶大)
サイボーグ (BMI/BCI)	横井浩史 (東大)
障害者・高齢者福祉と人間系融合技術領域	山内 繁 (早大)
日常生活支援のためのロボタイゼーション	西田佳史 (産総研)
ロボット工学倫理	富田 豊 (慶大)
情報系複合領域アカデミック・ロードマップ	國吉康夫 (東大)
未来の計算システム	山口高平 (慶大)
自律適応創発システム	國吉康夫 (東大)
全人間シミュレーション	山根 克 (東大)
ロボット化社会	永谷圭司 (東北大)
工学系先端領域アカデミック・ロードマップ概要	金子 真 (阪大)
ハイパーヒューマン	金子 真 (阪大)
宇宙ロボット	國井康晴 (中央大)
未来の安心安全ロボティクス	山田陽滋 (産総研)
未来の三次元視覚	沢崎直之 (富士通)
未来のマニピュレーション	小俣 透 (東工大)
未来のヒューマノイド	梶田秀司 (産総研)

その他，応募論文等

# 新入会員

(2008年5, 6月入会の会員)

## 正 会 員

11965	天野 耀鴻	11968	星野 洋平	11969	有馬 正和
11985	遠藤 孝浩	11987	佐野 泰仁	11992	花井 亮
11993	泉川 真也	11994	山岡 勝	11998	亀井 泉寿
11999	小椎尾文夫	12000	安藤 敏之	12004	安森 偉郎

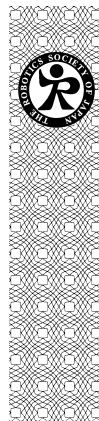
## 学 生 会 員

11956	竹内 政晃	11957	鄭 韶華	11958	小川 優
11959	大録 洋志	11960	鈴木章太郎	11961	佐藤 貴英
11962	藤田 恒彦	11963	今村 元	11964	原田 讓
11966	塚越 洋之	11967	中川 大輔	11970	水本 武志
11971	橋詰 純道	11972	二神 浩介	11973	安本 雅啓

11974	濱 雄一郎	11975	渡辺 義明	11976	吉川 大地
11977	加藤 智崇	11978	柿元 泰	11979	羽生 良輔
11980	三嶋 麻衣	11981	小松原佑太	11982	小林 雅章
11983	野澤 翼	11984	白川 浩章	11986	木曾 淳
11988	菊池 史朗	11989	高橋 慶光	11990	大西 寿和
11991	沼田 和真	11995	後藤 健文	11996	湯 翰宸
11997	棚橋 真人	12001	西口 幸司	12002	北 佳保里
12003	上嶋 健嗣	12005	木村 治夫	12006	藤井 俊行

## 賛 助 会 員

S0247 マクソンジャパン(株)



## 〔学会からのお知らせ〕

【訃報】 正員 フェロー 監事 和田充雄氏(享年60歳)  
(2008.7.23)



本学会発展に多大な貢献をされた和田充雄氏(北海道大学 大学院情報科学研究科 教授)が7月17日にご逝去されました。ここに謹んで哀悼の意を表すとともに、ご冥福をお祈り申し上げます。同氏の本学会役員履歴等の一部を下記に記し、生前の貢献に感謝いたします。

副会長(2005-2006), 監事(2007-2008), 第16回学術講演会実行委員長(1998), 事業理事(1997-1998), 企画理事(1989-1990), 評議員(1988-1989, 2000-2001)

# 英文論文集のページ

## *ADVANCED ROBOTICS* Call for Papers

### *Special Issue on Advanced Space Robotics*

Editor: **Prof. Takashi Kubota** (JAXA, Japan)

Publish in Vol. 24, No. 1 (January 2010)

**SUBMISSION DEADLINE: February 28, 2009**

Long-term stay by astronauts and various kinds of activities are performed in the International Space Station. Several missions to explore deep space such as the Moon, Mars, asteroids, and comets are being planned and performed for scientific observation. A lunar outpost and human exploration on the Moon are also under study by NASA to take place around 2020. Additionally, international collaboration is being considered.

Space robotics, including AI, is a key technology for planetary exploration. Space robotics also supports space activities, such as external vehicular activities (EVA) and internal vehicular activities (IVA), for future space utilization. Robotics technology is required to construct, repair, and maintain satellites and space structures in orbit.

This special issue will introduce state of the art in-space robotic systems, their theory and practice. The focus is on advanced research activities and updated mission results. Papers on all aspects of artificial intelligence, robotics and automation in space are welcome, including, but not limited to the following topics:

- ◆ spacecraft autonomy, navigation and guidance, smart sensors, landing, etc.
- ◆ mission operations automation, planning and scheduling, fault protection etc.
- ◆ space base assembly, satellite inspection and servicing, formation flight, etc.
- ◆ science data analysis, testing and validation, software architectures, etc.
- ◆ mobility, manipulation, construction, excavation, sampling, etc.
- ◆ localization, navigation, path planning, sensing and control
- ◆ human-robotic systems, interface, operations, and tele-science
- ◆ field tests, mission results, and lessons learned

*Submission:* **Pdf format file** of the complete manuscript should be sent by February 28, 2009 to the office of Advanced Robotics, the Robotics Society of Japan through our homepage ([www.advanced-robotics.org](http://www.advanced-robotics.org)). Sample form of the manuscript is available at the homepage, too. Additionally, please send the same file to Prof. Takashi Kubota ([kubota@isas.jaxa.jp](mailto:kubota@isas.jaxa.jp)) for the confirmation.

---

## ***ADVANCED ROBOTICS* Call for Papers**

---

# ***Special Issue on Intelligent Robotics and Automation***

Guest Editors:     **Caihua Xiong** (Huazhong University of Science and Technology, China)  
                          **Honghai Liu** (University of Portsmouth, UK)  
                          **Youlun Xiong** (Huazhong University of Science and Technology, China)

Publish in Vol. 23, No. 10 (October 2009)

**SUBMISSION DEADLINE: October 31, 2008**

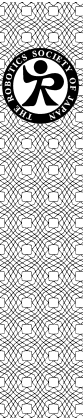
Recent years have witnessed that the fast-developed and urgently required solutions for a wide spectrum of intelligent robotics and automation, in comparison with growingly maturing methods for industrial applications. It is recognized that priority in robotics should be given to the exploration of robot intelligence with a focus on its capabilities in real world applications.

This special issue will focus on the theoretical and technical challenges of intelligent robotics in real world applications. Papers describing original work on abstractions, algorithms, theories, methodologies, and case studies are invited including but not limited to the following areas:

- \* Robot Motion Planning and Manipulation
- \* Manufacturing Automation
- \* Real World Applications

This special issue will include the papers selected from the 2008 International Conference on Intelligent Robotics and Applications (2008 ICIRA), which will be held on October 15 to 17, 2008 in Wuhan, China (<http://www.irobotica.org>). Additionally selected papers for special issue are also open to formal submission in order to reflect cutting-edge methodologies and applications of intelligent robotics.

*Submission:*     **PDF format file** of the complete manuscript should be sent by October 31, 2008 to the office of Advanced Robotics, the Robotics Society of Japan through our homepage ([www.advanced-robotics.org](http://www.advanced-robotics.org)), in which manuscript format information has been available. Also please send the same manuscripts to Prof. **Caihua Xiong** ([chxiong@mail.hust.edu.cn](mailto:chxiong@mail.hust.edu.cn)) for the confirmation.



---

## **ADVANCED ROBOTICS Call for Papers**

---

### ***Special Issue on Disaster Response Robotics***

Guest Co-Editors: **Prof. Satoshi Tadokoro** (Tohoku University, Japan)  
**Prof. Fumitoshi Matsuno** (University of Electro-Communications, Japan)  
**Prof. Daniele Nardi** (University of Rome La Sapienza, Italy)  
**Dr. Adam Jacoff** (National Institute of Standards and Technology, USA)

Publish in Vol. 23, No. 9 (July 2009)

**SUBMISSION DEADLINE: September 30, 2008**

Disaster response is an important humanitarian field of robotics which is poised to make a huge impact in the lives of emergency responders and disaster victims. Robotic systems are expected to support emergency responders by improving their safety and abilities during operations, by deploying advanced sensors and tools where humans cannot or should not go, and by providing critical sustenance and support to victims during extrication. Recent progress in robotic technologies and equipment has made fielding of capable robotic systems possible in harsh disaster response environments. These advances are being demonstrated through field tests and exercises at real disasters and emergency responder practice facilities.

This special issue will present recent advancements in research and development in the fields of

- Mobile systems and component technologies of/for UGVs, serpentine robots, AUVs, balloons, SAVs
- Intelligent information gathering methods and technologies for disaster situation
- Information processing/integration technologies for disaster response
- Systems and technologies for disaster recovery
- Technologies for disaster prevention/mitigation including inspection, maintenance and prediction
- Human support technologies related to disaster

by focusing on the following topics:

- Locomotion for ground, aerial, aquatic, indoor, and collapsed structures
- Perception for navigation, hazard detection, and victim identification
- Mapping of complex environments (2-D, 3-D, GIS integration, etc.)
- Manipulation capabilities (hazards, payloads, obstacles, doors, etc.)
- Communications for reliable data transfer (tether management, radio, etc.)
- Human-robot interfaces for improved remote situational awareness
- Intelligent behaviors to improve robot performance and survivability
- Training methods and other personnel issues
- Performance metrics for robots and equipment
- Emerging technologies (sensors, power sources, micro robots, etc.)
- Deployment logistics and operational integration issues
- Emergency management issues related to robotics

*Submission:* **Pdf format file** of the complete manuscript should be sent by September 30, 2007 to the office of Advanced Robotics, the Robotics Society of Japan through our homepage ([www.advanced-robotics.org](http://www.advanced-robotics.org)). Sample form of the manuscript is available at the homepage. Also send the same file to Prof. Satoshi Tadokoro ([tadokoro@rm.is.tohoku.ac.jp](mailto:tadokoro@rm.is.tohoku.ac.jp)) for the confirmation.



**Full papers****Modular Architecture for Humanoid Walking Pattern Prototyping and Experiments**

Olivier Stasse, Björn Verrelst, Pierre-Brice Wieber, Bram Vanderborght, Paul Evrard, Abderrahmane Kheddar and Kazuhito Yokoi

**Abstract**— In this paper we describe the use of design patterns as a basis for creating humanoid walking pattern generator software having a modular architecture. This architecture enabled the rapid porting of several novel walking algorithms on a full-size humanoid robot, HRP-2. The body of work currently available allows extracting a general software architecture usable with inter-exchange between simulations and real experiments. The proposed architecture with the associated design patterns is described together with several applications: a pattern generator for a HRP-2 with passive toe joints, a pattern for dynamically stepping over large obstacles and a new quadratic problem (QP) formulation for the generation of the reference zero-momentum point. Thanks to the versatility and the modularity of the proposed framework, the QP method has been implemented and experienced within 4 days only.

*Keywords:* Design pattern, walking pattern generator, humanoid robot

**Scriptless Connection of Sensor Data Processing Components in Network Middleware for Home Environment**

Hiroshi Noguchi, Taketoshi Mori and Tomomasa Sato

**Abstract**— This paper describes network middleware for distributed sensors in the home environment. The feature of the middleware is automatic connection of sensor data processing components without a fixed script. The connections of components are not directly fixed but determined based on existing components in the middleware when the components are deployed. The individual component reconnects to the target components with a condition that represents abstract sensor properties related to the target components, when the configuration of components changes. The target components are discovered with not only sensor properties but also spatial properties of sensor-attached objects such as positions and volumes. Automatic connection based on sensor properties realizes adaptability of the component to many heterogeneous sensors and sensor layouts in the home environment. Reconfiguration in the middleware was successfully shown in experiments of a monitoring application for an occupant in our experimental environment (Sensing Room).

*Keywords:* Network middleware, component reconfiguration, distributed sensors, component-based approach, sensing room

**Visual Mark for Robot Manipulation and Its RT-Middleware Component**

Kenichi Ohara, Takayuki Sugawara, Jae Hoon Lee, Tetsuo Tomizawa, Hyun Min Do, Xuefeng Liang, Yong Shik Kim, Bong Keun Kim, Yasushi Sumi, Tamio Tanikawa, Hiromu Onda and Kohtaro Ohba

**Abstract**— In this paper, a visual marker called Coded Landmark for Ubiquitous Environment (CLUE) is proposed for easy robot manipulation using the RT-middleware component technology. Currently, home service robots are being expected to work in human living environments; however, such environments might be highly complex for robots. One of the solutions to solve such problems might be the development of structured environments for robots, such as visual marks in human living space, which could often be used in industrial fields, e.g., marked lines for mobile robots in industry. For application of structured environments from the factory to the human living environment, the affinity to humans might be important, such as marks invisible to humans, but visible to robots. In this paper, an invisible marker, CLUE, which is based on QR codes, is proposed; this will provide robots with information on the objects that are to be manipulated and visual guidance required for robot manipulation based on the RT-middleware platform. Finally, by means of actual robot applications, the method to use the proposed robot technology component is shown.

*Keywords:* Invisible mark, QR code, RT-middleware, component design

**Kinematic Analysis of a Macro–Micro Redundantly Actuated Parallel Manipulator**

Hamid D. Taghirad and Meyer Nahon

**Abstract**— In this paper the kinematic and Jacobian analysis of a macro–micro parallel manipulator is studied in detail. The manipulator architecture is a simplified planar version adopted from the structure of the Large

Adaptive Reflector (LAR), the Canadian design of the next generation of giant radio telescopes. This structure is composed of two parallel and redundantly actuated manipulators at the macro and micro level, which both are cable-driven. Inverse and forward kinematic analysis of this structure is presented in this paper. Furthermore, the Jacobian matrices of the manipulator at the macro and micro level are derived, and a thorough singularity and sensitivity analysis of the system is presented. The kinematic and Jacobian analysis of the macro–micro structure is extremely important to optimally design the geometry and characteristics of the LAR structure. The optimal location of the base and moving platform attachment points in both macro and micro manipulators, singularity avoidance of the system in nominal and extreme maneuvers, and geometries that result in high dexterity measures in the design are among the few characteristics that can be further investigated from the results reported in this paper. Furthermore, the availability of the extra degrees of freedom in a macro–micro structure can result in higher dexterity provided that this redundancy is properly utilized. In this paper, this redundancy is used to generate an optimal trajectory for the macro–micro manipulator, in which the Jacobian matrices derived in this analysis are used in a quadratic programming approach to minimize performance indices like minimal micro manipulator motion or singularity avoidance criterion.

*Keywords:* Parallel manipulator, inverse kinematics, forward kinematics, Jacobian analysis, singularity, macro–micro robot, redundancy.

### **High-Order Sliding Modes for a Robot Driven by Pneumatic Artificial Rubber Muscles**

Mourad Chettouh, Redouane Toumi and Mustapha Hamerlain

**Abstract**— It is known that classical sliding mode control generates chatter which is undesirable. One way to reduce this chatter is the use of high-order sliding mode (HOSM) control. The HOSM control techniques are applied to the first 2 d.o.f. of a robot actuated by pneumatic artificial rubber muscles (PARMs). The PARMs are arranged in opposite pairs (antagonistic configuration). The objective is to show that without the use of the equivalent control, it is still possible to control the robot by the use of HOSM and at the same time reduce the chatter. Experimental results are presented and comparison between two second-order sliding controls established.

*Keywords:* Artificial muscles, HOSM, PARMs, sliding mode control, variable structure systems

### **Optimal Path Programming of the Stewart Platform Manipulator Using the Boltzmann–Hamel–d’Alembert Dynamics Formulation Model**

Chun-Ta Chen and Te-Tan Liao

**Abstract**— In this paper, the dynamics formulation of a general Stewart platform manipulator (SPM) with arbitrary geometry and inertia distribution is addressed. Based on a structured Boltzmann–Hamel–d’Alembert approach, in which the true coordinates are for translations and quasi-coordinates are for rotations, a systematic methodology using the parallelism inherent in the parallel mechanisms is developed to derive the explicit closed-form dynamic equations which are feasible for both forward and inverse dynamics analyses in the task space. Thus, a singularity-free path programming of the SPM for the minimum actuating forces is presented to demonstrate the applications of the developed dynamics model. Using a parametric path representation, the singularity-free path programming problem can be cast to the determination of undetermined control points, and then a particle swarm optimization algorithm is employed to determine the optimal control points and the associated trajectories. Numerical examples are implemented for the moving platform with constant orientations and varied orientations.

*Keywords:* Stewart platform manipulator, Boltzmann–Hamel–d’Alembert formulation, singularity, parallel mechanism, particle swarm optimization

### **Development of a Positioning Technique for an Urban Area Using Omnidirectional Infrared Camera and Aerial Survey Data**

Jun-ichi Meguro, Taishi Murata, Yoshiharu Amano, Takumi Hasizume and Jun-ichi Takiguchi

**Abstract**— This paper describes an outdoor positioning system for vehicles that can be applied to an urban canyon by using an omnidirectional infrared (IR) camera and a digital surface model (DSM). By means of omnidirectional IR images, this system enables robust positioning in urban areas where satellite invisibility caused by buildings hampers high-precision GPS measurements. The omnidirectional IR camera can generate IR images with an elevation of 20–70° for the surrounding area of 360°. The image captured by the camera is highly robust to light disturbances in the outdoor environment. Through the IR camera, the sky appears distinctively dark; this enables easy detection of the border between the sky and the buildings captured in white due to the difference in

the atmospheric transmittance rate between visible light and IR rays. The omnidirectional image, which includes several building profiles, is compared with building-restoration images produced by the corresponding DSM in order to determine the self-position. Field experiments in an urban area show that the proposed outdoor positioning method is valid and effective, even if high-rise buildings cause satellite blockage that affects GPS measurements.

*Keywords:* ITS, mobile robot, positioning, digital surface model, infrared camera

### Development of a Face Verification System for a Home Service Robot

Woo-Han Yun, Do-Hyung Kim, Ho-Sub Yoon and Young-Jo Cho

**Abstract**— The robot providing services based on interaction with a human needs a fast verification process that knows whether the user belongs to a family or a guest group for providing the differentiated services to each group member. In this paper, we developed a verification system for one-to-group matching (e.g., user-to-family or user-to-guest) and tested on the database acquired using the robot in an uncontrolled environment. The proposed system consists of three parts: face detection using revised modified census transform and adaboost, feature extraction using multiple principle component analysis, and verification using the aggregating Gaussian mixture model–universal background model. Experimental results show that the proposed system works well on the deteriorated database with a high speed.

*Keywords:* Robot, face verification, principle component analysis, universal background model, Gaussian mixture model

### Short Papers

#### Development of a Pneumatic Artificial Muscle Based on Biomechanical Characteristics

Norihiko Saga and Takashi Saikawa

**Abstract**— This paper reports the development of a pneumatic artificial muscle based on biomechanical characteristics. A wearable device and a rehabilitation robot which assists humans should have characteristics similar to those of human muscles. In addition, because the wearable device and the rehabilitation robot should be light, an actuator with a high power-to-weight ratio is needed. At present, the McKibben type is widely used as an artificial muscle. However, its physical model is highly nonlinear. Therefore, we have developed a new artificial muscle. In this paper, we report experimental results of the fundamental characteristics and biomechanical characteristics.

*Keywords:* Pneumatic actuator, artificial muscle actuator, biomechanical characteristics, isotonic contraction, isometric contraction

#### Snake-Like Robot for Rescue Operations —Proposal of a Simple Adaptive Mechanism Designed for Ease of Use

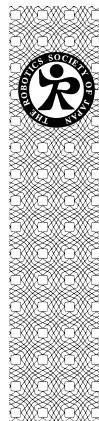
Kazuyuki Ito and Ryouichi Murai

**Abstract**— Rescue operations are one of most effective applications for robots and various rescue robots operated by rescue staff have been developed. However, in large-scale disasters, there is a significant problem, i.e., a shortage of operators. In this paper, we consider this problem and propose a snake-like rescue robot which is designed for non-professional volunteer operators. To realize the rescue robot simply, we focus on mechanical design, and realize usability by utilizing properties of its body and the real world. Experiments have been carried out to demonstrate the effectiveness of the proposed robot.

*Keywords:* Rescue robot, snake-like robot, ease of use, passive mechanism



*Advanced Robotics*はScience Citation Index Expanded JournalとしてISI(Institute of Science Information)に登録されています。ご投稿はホームページ(<http://www.advanced-robotics.org>)からどうぞ。投稿料は無料、受付日から通常16週以内に採録の可否をお知らせしています。詳しくは*Advanced Robotics* HPをご覧ください。



# 刊行物のご案内

第7・8・9・10回学術講演会予稿集	8,000円(送料700円)
第11・12回学術講演会予稿集	10,000円(送料1,000円)
第13回学術講演会予稿集	15,000円(送料込)
第14回学術講演会予稿集	15,000円(送料込)
第15回学術講演会予稿集	15,750円
第16回学術講演会予稿集	15,750円
第17回学術講演会予稿集	15,750円
第18回学術講演会予稿集	15,000円
第19回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
併設行事テキスト「21世紀のロボット技術シンポジウム」贈呈(在庫分のみ)	15,000円
第20回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
本学会個人会員	5,000円
本会個人会員以外	10,000円
第21回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
本学会個人会員	5,000円
本学会個人会員以外	10,000円
第22回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
本学会個人会員	5,000円
本学会個人会員以外	10,000円
第23回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
本学会個人会員	5,000円
本学会個人会員以外	10,000円
第24回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
本学会個人会員	5,000円
本学会個人会員以外	10,000円
第25回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
本学会個人会員	6,000円
本学会個人会員以外	12,000円

※以上のものはいずれも消費税込、送料は特に明記されているもの以外は、別にかかります。

日本ロボット学会誌	
第20巻	第1号〔特集〕 ロボカップ
	第2号〔 〕 マニピュレーション：21世紀に向けた新展開
	第3号〔 〕 ロコモーション
	第4号〔 〕 センシング技術—光と影—
	第5号〔 〕 ロボットの知能とシステム統合
	第6号〔 〕 創立20周年記念特集号
	第7号〔 〕 ロボット新ビジネス
	第8号〔 〕 ウェアラブルロボティクス
第21巻	第1号〔 〕 気になるコンポーネント
	第2号〔 〕 創立20周年記念学術講演会I
	第3号〔 〕 創立20周年記念学術講演会II
	第4号〔 〕 福祉とロボティクス
	第5号〔 〕 月・惑星探査ローバ
	第6号〔 〕 ロボットのオープン化、モジュール化、ネットワーク化技術
	第7号〔 〕 次世代アクチュエータ
	第8号〔 〕 モジュラーロボット
第22巻	第1号〔 〕 HRPの成果と人間型ロボットの今後の展開
	第2号〔 〕 ロボットの運動学習
	第3号〔 〕 ロボットと知的財産
	第4号〔 〕 メディカルロボティクス
	第5号〔 〕 大都市大震災軽減化特別プロジェクト
	第6号〔 〕 水中ロボティクス
	第7号〔 〕 ロボットシティ
	第8号〔 〕 ロボットデザイン
第23巻	第1号〔 〕 ロボティクスのための生命理解
	第2号〔 〕 ロボット研究の商品化
	第3号〔 〕 進化するビジョン
	第4号〔 〕 ロボット工学今昔物語
	第5号〔 〕 世界のロボットプロジェクトとプロジェクト投資戦略
	第6号〔 〕 ネットワークロボティクス
	第7号〔 〕 技能の起源と再現
	第8号〔 〕 未来を拓くロボット研究者
第24巻	第1号〔 〕 ロボットキット
	第2号〔 〕 愛・地球博のロボット
	第3号〔 〕 ロボットビジネスへの取り組み
	第4号〔 〕 スマートマテリアル／コンポジット
	第5号〔 〕 Women in Robotics
	第6号〔 〕 感性心理とロボティクス
	第7号〔 〕 実世界の性質を利用した知覚と制御
	第8号〔 〕 空中ロボティクス
第25巻	第1号〔 〕 トップに聞く
	第2号〔 〕 マルチスケール操作によるシステム細胞工学
	第3号〔 〕 21世紀COEプログラム
	第4号〔 〕 環境知能化
	第5号〔 〕 動作理解のための知的な仕組み
	第6号〔 〕 第24回日本ロボット学会学術講演会論文特集号
	第7号〔 〕 ロボット向け電磁アクチュエータの今とこれから
	第8号〔 〕 ロボットの安全化
第26巻	第1号〔 〕 複雑ネットワークとロボティクス
	第2号〔 〕 今使えるロボット通信技術
	第3号〔 〕 人間・人体への力学的アプローチ
	第4号〔 〕 ロボットの三次元環境認識と行動生成
	第5号〔 〕 次世代ロボット共通プラットフォーム技術

刊行物のご注文は書面にて事務局あてにお申し込みください。  
 会員の方で学会誌を巻毎にまとめてお申し込みの場合は会費と同額で、その他の場合は実費として第1巻～第8巻2号まで1冊1,500円、第8巻3号より1冊2,000円、第12巻1号より1冊2,500円(いずれも消費税、送料別)でお求めになれます。また、第20巻1号以前の在庫につきましても事務局あて別途お問い合わせください。

# 有料広告

## 横浜国立大学大学院 工学研究院 システムの創生部門システムの デザイン分野 教員公募

**募集人員：**研究教員1名（研究教員は、従来の助手に相当する職務を行う者であって、教育・研究の補助、実験等を担当、学部学生・大学院学生への日常的な指導をしつつ、自ら研究目標をたてて研究を行う職種です）

**任 期：**5年（任期付）

**所属・担当：**所属：大学院工学研究院システムの創生部門システムのデザイン分野、担当：大学院工学府システム統合工学専攻機械システム工学コース、担当：工学部生産工学科

**研究分野：**ロボティクス、マシンインテリジェンス、人間計測等

**担当業務：**学部（第二部を含む）学生実験等、大学院および学部における教育研究の指導補助

**応募資格：**（1）博士の学位を有する方、または平成21年3月末までに取得見込みの方、（2）コンピュータおよびロボティクスの制御関連の能力を有する方

**着任予定：**平成21年4月1日

**応募書類：**各2部、用紙はA4を原則とする。（1）履歴書（写真貼付）、（2）研究業績リスト（査読付論文、国際会議論文、講演論文等を区別すること）、（3）代表的な論文の別刷りまたはコピー、（4）学位記（写）または学位取得見込証明書、（5）その他参考になる資料（任意）

**応募締切：**平成20年11月28日（金）必着

**選考方法：**書類選考による第一次選考の後、第二次選考においてプレゼンテーションと面接を行います。

**応募書類送付先：**〒240-8501 横浜市保土ヶ谷区常盤台79-5  
横浜国立大学大学院工学府システム統合工学専攻機械システム工学コース コース長 田中裕久  
封筒に「研究教員応募書類」を朱書きし、簡易書留にて郵送してください。

**問い合わせ先：**横浜国立大学大学院工学研究院 藪田哲郎 教授

TEL: 045-339-4335, E-mail: yabuta@ynu.ac.jp

**備 考：**提出いただいた書類については、選考に係わる審査にのみ利用し、本学の規則に基づき適切な管理に努めるものとします。

## 名古屋大学大学院 工学研究科 機械理工学専攻 教員公募

**募集人員：**助教1名

**所 属：**電子機械工学分野メカトロニクス設計講座集積機械グループ  
**専門分野：**システム工学や情報工学の視点から機械の多機能化や知能化に取り組める方。キーワードとして、ハイブリッドシステム、自律分散システム、センサネットワーク、耐故障性、行動モデリング、知能ロボティクス、次世代自動車技術、など。

**担当科目：**学生実験、演習（電気回路工学、制御工学等）など。

**応募資格：**（1）博士の学位を有する方、または取得見込みの方、（2）年齢32歳以下の方、（3）専門分野で優れた研究業績を持ち、上記あるいはそれらに関連する分野の研究と教育に熱意のある方。

**着任時期：**2009年4月1日

**提出書類：**（1）履歴書（写真貼付、連絡先とE-mailを明記）、（2）研究業績リスト（(i)学術誌、(ii)国際会議、(iii)その他、に区分して）、（3）主要論文の別刷り5編以内（コピーも可）、（4）これまでの研究の要約（A4用紙2枚程度、形式自由）、（5）着任後の教育研究についての抱負（A4用紙2枚程度、形式自由）、（6）競争的資金の獲得状況、（7）推薦書あるいは応募者についての意見を伺える方の氏名と連絡先（2名程度）

**選考方法：**書類審査ならびに必要に応じて面接など

**応募締切：**2008年9月30日（必着）

**書類送付先：**〒464-8603 名古屋市千種区不老町  
名古屋大学大学院工学研究科機械理工学専攻電子機械工学分野  
主任 早川義一

**問合せ先：**名古屋大学大学院工学研究科機械理工学専攻電子機械工学分野  
教授 鈴木達也

TEL: 052-789-2700 FAX: 052-789-5161

E-mail: t\_suzuki@nuem.nagoya-u.ac.jp

封筒に「応募書類在中」と朱書きの上、簡易書留にて郵送してください。提出書類は原則として返却いたしません。なお、名古屋大学は業績（研究業績、教育業績、社会的貢献、人物を含む）の評価において同等と認められた場合には、女性を積極的に採用します。

## 富山大学大学院 理工学研究部 教員公募

**募集人員：**准教授または講師1名

**所 属：**大学院理工学研究部（工学部電気電子システム工学科担当）

**専門分野：**ロボティクス

**応募資格：**博士の学位を有し、当該分野の研究業績がある方

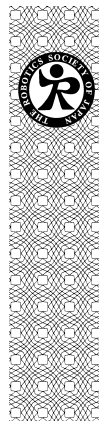
**着任時期：**平成21年4月1日

**応募締切：**平成20年10月31日（金）必着

**問 合 先：**富山大学工学部電気電子システム工学科長 村井忠邦

E-mail: murai@eng.u-toyama.ac.jp

**詳 細：**<http://www.u-toyama.ac.jp/jp/employ/index.html>を参照



# 有料広告

## 株式会社豊田中央研究所 研究員募集

会社概要：トヨタグループ各社の出資により基礎研究から、応用・開発まで幅広い研究を行っています。トヨタグループや世界の研究機関と連携し、エネルギー、環境／安全・人間／機械／システムエレクトロニクス／材料において重点的に研究活動を行っています。

職 種：①～③客員研究員（最長3年間の契約、1年毎の更新）各1名（③のみ2名）

職務内容：①移動体の自律化、知的HMIなどに関する研究開発、②センシング・認識・知能処理に関する研究、③移動体の位置計測・推定に関する研究

応募資格：①制御、ロボット工学に関する研究経験があり、移動ロボットの知能化に意欲のある方、②関連技術の研究開発の経験と意欲とを有する修士以上の方、③関連技術の研究開発の経験と意欲とを有する修士以上の方

着任時期：2008年9月1日～（相談に応じます）

待 遇：経験・能力を考慮し、当社規定により決定します。

勤 務 地：愛知県愛知郡長久手町大字長湫字横道41-1

応募方法：職務内容を明記の上、以下の書類をお送りください。書類選考の上、選考日をご連絡します。

応募書類：履歴書（写真添付）、職務経歴（研究実績）、論文リスト、主要論文別刷（コピー可）等（応募の秘密は厳守いたします。応募書類は返却いたしません）

書類提出先：〒480-1192 愛知県愛知郡長久手町大字長湫字横道41-1

E-mail : saiyo@mosk.tytlabs.co.jp

TEL : 0561-63-6509 FAX : 0561-63-5744

URL : <http://www.tytlabs.co.jp/>

（株）豊田中央研究所 採用担当 羽田、高野、宮崎

## 日本工業大学 工学部 創造システム工学科 教員公募

職種および人員：教授または准教授1名

所 属：工学部創造システム工学科

専門分野：機能ロボティクスを機械系の視点から考究する分野

応募資格：（1）博士の学位を有する、あるいはそれと同等以上の豊富な研究等の業績を有する方、（2）機能ロボティクスの開発・研究に関する実務経験を有し、その分野に関する教育が可能で、教育に熱意のある方、（3）本学の教育理念を理解し、ロボティクスに関する専門教育科目ならびに実験実習を含む工学基礎科目に関わる科目を担当できる方

採用予定日：平成21年4月1日

提出書類：（1）履歴書（写真付）1通、（2）教育業績書1通、研究業績書1通、（3）主要論文掲載誌別刷各3通（コピー可）、（4）本学での教育・研究に対する抱負（それぞれA4で1枚程度）、（5）応募者の業績・人柄等について問合せのできる方2名の氏名・所属・連絡先、（6）推薦書（1名以上）  
上記（1）、（2）については本学所定の書式がありますので下記問合せ先にご請求ください。

応募期限：平成20年10月31日

選考方法：第1次選考：書類審査、第2次選考：面接、第3次選考：面接  
応募書類問合せおよび提出先：

日本工業大学新学科開設準備委員会 委員長 梅崎栄作（工学部機械工学科 教授）

〒345-8501 埼玉県南埼玉郡宮代町学園台4-1

TEL : 0480-33-7632 FAX : 0480-33-7645

E-mail : umezaki@nit.ac.jp

封書に、「創造システム工学科教員応募書類在中」と朱書きし、「簡易書留」で郵送してください。尚、応募書類は原則として返却しません。

# 〔学会からのお知らせ〕

## ロボットコンテストで優秀チームを表彰

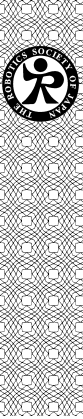
日本ロボット学会では、ロボット学とその応用に関する研究の進展と知識の普及を図る目的で、次世代を担うロボット研究者の育成と社会への啓蒙にも力を注いでいます。その一環として、いくつかのロボットコンテストを共催・協賛して賞を提供しておりますが、今回下記のコンテストが開催され、優秀チームを表彰しましたのでここにご報告します。

〈第20回知能ロボットコンテスト・フェスティバル〉

当学会が共催する第20回知能ロボットコンテスト・フェスティバルが、平成20年6月21日・22日、仙台市科学館にて開催され、全国から90チームが参加して覇を競いました。延べ約2,600名の多くの来場者を得て、盛況のうちに終了となりました。当学会では、京都大学機械研究会のロボット「しれっと帰ってきたEP」に対し、日本ロボット学会会長賞を授与しました。

## (社)日本ロボット学会賛助会員(50音順)

(株)IHI	ナブテスコ(株) 津工場
(株)アヴィス	(株)日栄
(株)育良精機製作所	ニッタ(株) RETS 事業部
SMC(株)	日東精工(株)
NTTサイバーソリューション研究所	日本電気(株) メディア情報研究所
オリンパス(株)	NECコントロールシステム(株)
川崎重工業(株)	日本無線(株)
関西電力(株) 電力技術研究所	(社)日本ロボット工業会
キタムラ機械(株)	(株)バンダイナムコゲームス
(株)共和電業	ビー・エム・ダブリュー(株)
キャタピラージャパン(株) 油圧ショベル開発本部	ビー・エル・オートテック(株)
キヤノン(株)	(株)ピーマック・ジャパン
(株)国際電気通信基礎技術研究所 知能ロボティクス研究所	日立建機(株)
(株)ココロ	日立情報通信エンジニアリング(株)
(株)小松製作所 研究本部	(株)日立製作所 機械研究所
サイバネットシステム(株)	(株)ビュープラス
三洋電機(株) 研究開発本部 ヒューマンエコロジー研究所	平田機工(株)
(株)ジェイテクト	ファナック(株)
シナノケンシ(株)	(株)不二越
清水建設(株)	富士重工業(株) 戦略本部 クリーンロボット部
新電子工業(株)	富士通(株)
新明和工業(株)	富士通オートメーション(株)
セコム(株) IS 研究所	富士通フロンテック(株) メカコンポーネント事業部
(株)ゼットエムピー	(株)本田技術研究所 和光基礎技術研究センター
ソニー(株)	松下電器産業(株) 生産革新本部
(株)ダイナックス	松下電工(株)
(株)デンソーウェーブ	三井化学(株) 電子・情報材事業部
(株)立山システム研究所	三菱重工業(株)
東急建設(株) 技術研究所	三菱電機(株)
(株)東芝	(株)メンテック
東芝機械(株)	マクソンジャパン(株)
戸田建設(株)	モリマシナリー(株)
特許庁	(株)安川電機
トヨタ自動車(株) 元町工場	(株)リアルビズ
	リコー(株)



- ・賛助会員の皆様には学会活動へのご支援をいただきありがとうございます。
- ・学会活動をご支援いただける賛助会員を募集しています。学会事務局へご一報ください。

URL : <http://www.rsj.or.jp/member/index.html#nyukaihouhou>

## ● 入会に関するお問い合わせは…

(社)日本ロボット学会 事務局  
〒113-0033  
東京都文京区本郷 2-19-7  
ブルービルディング 2階  
TEL 03(3812)7594  
FAX 03(3812)4628  
e-mail : [service@rsj.or.jp](mailto:service@rsj.or.jp)

(社)日本ロボット学会平成 20・21 年度 (2008・2009 年度) 役員

正会員による選挙を経て、第 26 回通常総会において次のとおり選挙されました。

理事	会長	*三浦 純 (豊橋技術科学大学)
	佐藤 知正 (東京大学)	欧文誌
	副会長	吉見 卓 ((株)東芝)
	榊原 伸介 (ファナック(株))	*稲邑 哲也 (国立情報学研究所)
	内山 勝 (東北大学)	事業
	庶務	近野 敦 (東北大学)
	細田 祐司 ((株)日立製作所)	大須賀公一 (神戸大学)
	*中内 靖 (筑波大学)	*相山 康道 (筑波大学)
	*小平 紀生 (三菱電機(株))	*畠山省四朗 (東京電機大学)
	財務	国際
	見持 圭一 (三菱重工(株))	大山 英明 ((独)産業技術総合研究所)
	*藤田 善弘 (日本電気(株))	*大隅 久 (中央大学)
	企画	監 事
	國吉 康夫 (東京大学)	和田 充雄 (北海道大学)
	*久保 貞夫 (川崎重工(株))	*内山 隆 ((株)富士通研究所)
	会誌	
	溝口 博 (東京理科大学)	*印 2008・2009 年度 新役員

(社)日本ロボット学会平成 20・21 年度 (2008・2009 年度) 評議員 (50 音順)

五百井 清 (近畿大学)	近藤 直 (京都大学)	服部 誠 ((株)日立製作所)
王 碩玉 (高知工科大学)	佐久間一郎 (東京大学)	平田 泰久 (東北大学)
大熊 繁 (名古屋大学)	佐野 明人 (名古屋工業大学)	馬 書根 (立命館大学)
大築 康生 ((財)新産業創造研究機構)	志子田繁一 (川崎重工(株))	前川 仁 ((独)産業技術総合研究所)
大西 献 (三菱重工(株))	菅原 研 (東北学院大学)	前野 隆司 (慶應義塾大学)
尾崎 功一 (宇都宮大学)	鈴木 健嗣 (筑波大学)	松元 明弘 (東洋大学)
小侯 透 (東京工業大学)	須藤 拓 ((株)IHI)	松本 治 ((独)産業技術総合研究所)
金宮 好和 (武蔵工業大学)	辰野 恭市 (名城大学)	武藤 伸洋 (NTT サイバーセキュリ ション研究所)
河本 浩明 (筑波大学)	土谷 武士 (北海道工業大学)	森田 俊彦 ((株)富士通研究所)
神田 崇行 (ATR 知能ロボティクス研究所)	出口光一郎 (東北大学)	八木 康史 (大阪大学)
木口 量夫 (佐賀大学)	出村 公成 (金沢工業大学)	山野 光裕 (山形大学)
衣笠 哲也 (岡山理科大学)	西田信一郎 (宇宙航空研究開発機構)	横山 和彦 ((株)安川電機)
栗栖 正充 (東京電機大学)	野田 哲男 (三菱電機(株))	米田 完 (千葉工業大学)
小関 義彦 ((独)産業技術総合研究所)	橋野 賢 (東京工科大学)	和田 正義 (埼玉工業大学)
駒田 諭 (三重大学)	橋本 稔 (信州大学)	
小松 督 (関東学院大学)	長谷川泰久 (筑波大学)	

(社)日本ロボット学会平成 19・20 年度 (2007・2008 年度) 評議員 (50 音順)

新井 健生 (大阪大学)	佐々木 健 (東京大学)	二瓶 亮 (ファナック(株))
新井 史人 (東北大学)	佐藤 正 ((株)バンダイナムコゲームス)	則次 俊郎 (岡山大学)
安藤 吉伸 (芝浦工業大学)	鈴木 昭二 (公立はこだて未来大学)	橋本 浩一 (東北大学)
石井 和男 (九州工業大学)	鈴木 高宏 (東京大学)	蓮沼 仁志 (川崎重工(株))
今井 倫太 (慶應義塾大学)	鈴木 剛 (東京電機大学)	長谷川忠大 (大阪工業大学)
林 憲玉 (神奈川大学)	関 啓明 (金沢大学)	堀 俊夫 ((独)産業技術総合研究所)
大野 宏 (新潟県工業技術総合研究所)	滝田 好宏 (防衛大学校)	前田 雄介 (横浜国立大学)
尾形 哲也 (京都大学)	田所 諭 (東北大学)	正宗 賢 (東京大学)
小澤 隆太 (立命館大学)	谷川 民生 ((独)産業技術総合研究所)	村田 智 (東京工業大学)
金子 真 (大阪大学)	坪内 孝司 (筑波大学)	桃井 康行 ((株)日立製作所)
川崎 晴久 (岐阜大学)	寺崎 肇 (三洋電機(株))	森田 寿郎 (慶應義塾大学)
川端 邦明 ((独)理化学研究所)	永井 清 (立命館大学)	八木 栄一 (和歌山大学)
神田 真司 ((株)富士通研究所)	中臺 一博 ((株)ホンダ・リサーチ・イン スティテュート・ジャパン)	山本 正信 (新潟大学)
久保田直行 (首都大学東京)	中野 榮二 (千葉工業大学)	横小路泰義 (京都大学)
倉爪 亮 (九州大学)	南條 義人 (NTT コミュニケーションズ(株))	渡辺 桂吾 (佐賀大学)
倉林 大輔 (東京工業大学)		