

お知らせ目次

- カレンダー お知らせ 2
- 理事会報告 お知らせ 3
- 主催行事のお知らせ
 - ・ 第 29 回日本ロボット学会学術講演会 開催案内 お知らせ 4
- セミナーのご案内
 - ・ 第 62 回シンポジウム ロボットに使える画像処理技術の最前線 お知らせ 6
 - ・ 第 63 回シンポジウム ロボットの作り方 2011 お知らせ 7
 - ・ 第 64 回シンポジウム 人と共生するロボットのインタラクション技術 お知らせ 8
- 共催・協賛行事のお知らせ
 - ・ 本会共催協賛行事 お知らせ 10
- 有料広告 お知らせ 13
- 新入会員 お知らせ 13
- 英文論文集のページ
 - ・ Call for Papers: Special Issue on Sensor Information Processing in Robot
Competition and Real World Robot Challenge お知らせ 14
 - ・ *ADVANCED ROBOTICS* Vol. 25 No. 1-2 Abstract お知らせ 15
 - ・ *ADVANCED ROBOTICS* Vol. 25 No. 5 Abstract お知らせ 18
- 総会報告 お知らせ 21



カレンダー

(2011年5月～2012年7月)

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
5/19・5/20	(社)日本機械学会関西支部第313回講習会 構造・強度設計における数値シミュレーションの基礎と応用—デモ展示付き—	大 阪	申込締切 5/14	29巻2号・8
5/20	フォーラム「カー・ロボティクス～モビリティの拡がりを支える先進技術～」	神 奈 川		29巻4号・10
5/22～5/25	2011 IEEE/ICME International Conference on Complex Medical Engineering	中 国		28巻2号・9
5/24～5/27	第47回真空技術基礎講習会	大 阪	申込締切 5/9	29巻2号・8
5/25～5/27	第16回計算工学講演会	千 葉	論文締切 3/18	28巻9号・26
5/25～5/27	平成23年春季フルードパワーシステム講演会	東 京	申込締切 5/11	29巻3号・11
5/26～5/28	ロボティクス・メカトロニクス講演会2011 (ROBOMECH2011 in OKAYAMA)	岡 山	申込締切 1/21	29巻9号・8
5/27	第347回講習会「技術革新の仕組みづくり～イノベーションで勝ちあがれ！」	東 京	申込締切 5/20	29巻3号・11
5/30	第62回シンポジウム「ロボットに使える画像処理技術の最前線」	東 京		29巻4号・6
6/10	第63回シンポジウム「ロボットの作り方2011」	東 京		29巻4号・7
6/11	国立科学博物館産業技術史講座「環境対応商品としてのタイヤ」	東 京	申込締切 5/21	29巻4号・11
6/5～6/12	第28回宇宙技術および科学の国際シンポジウム (28th ISTS)	沖 縄		28巻2号・9
6/6・6/7	日本人間工学会第52回大会	東 京	申込締切 5/6	29巻2号・8
6/12	NHK 大学ロボコン2011～ABU アジア・太平洋ロボコン代表選考会～	東 京		29巻3号・12
6/13～6/15	マシンビジョン応用に関するIAPR国際会議 (MVA2011)	奈 良	論文締切 12/15	28巻8号・9
6/17	センシング技術応用セミナー「医療・環境・生活に関するセンサ技術の最新動向」	大 阪	申込締切 6/14	29巻4号・10
6/20～6/24	MEMS プロセス実習講座「MEMS技術で赤外線センサアレイを作ろう！」	大 阪	申込締切 6/15	29巻4号・10
6/23	システム制御情報チュートリアル講座2011「進化する最適化技術の最前線～最適化が拓く新たな機械設計・システム設計・計測技術：トポロジー最適化, ロバスト最適化, Compressive Sensing～」	大 阪	申込締切 6/16	29巻4号・10
6/29～7/1	No.11-06 第12回「運動と振動の制御」シンポジウム (MoVic2011)	長 野	論文締切 5/9	29巻2号・8
7/2～7/4	スケジューリング国際シンポジウム2011	大 阪	論文締切 12/31	28巻7号・12
7/8	第64回シンポジウム「人と共生するロボットのインタラクション技術」	京 都		29巻4号・8
7/13	平成23年度計測自動制御学会関西支部講習会 すぐに役立つ最新画像処理技術の基礎理論と実践テクニック	大 阪	申込締切 7/1	29巻3号・11
7/14・7/15	3次元画像コンファレンス2011	京 都	論文締切 5/13	29巻2号・8
7/23	第4回科学技術における国内ロボット教育シンポジウム	東 京		29巻4号・11
7/26～7/28	第22回バイオメカニズム・シンポジウム	熊 本	論文締切 5/8	29巻1号・8
8/7～8/10	2011 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (IEEE ICMA 2011)	中 国	論文締切 6/1	29巻1号・8
9/5～9/9	No.11-2 Dynamics and Design Conference 2011「部門創設25周年, 新たなる躍動」	高 知	論文締切 6/17	29巻2号・9
9/6～9/8	平成23年度電気学会産業応用部門大会	沖 縄		29巻2号・9
9/7～9/9	第29回日本ロボット学会学術講演会	東 京	論文締切 7/22	29巻4号・4
9/8～9/10	平成23年度工学教育研究講演会	北 海 道	申込締切 3/4	28巻10号・10
9/12～9/14	第27回ファジィシステムシンポジウム	福 井	論文締切 7/1	29巻2号・9
9/18	WRO Japan2011 決勝大会	東 京		29巻4号・11
9/20～9/22	第26回生体・生理工学シンポジウム	滋 賀	申込締切 7/28 論文締切 9/8	29巻3号・11

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
10/2～11/20	アイデア対決・全国高等専門学校ロボットコンテスト 2011	東京ほか		29巻3号・12
10/12～10/14	センサエキスポジャパン 2011 ([併催] センサネットワーク+位置情報 EXPO2011)	東 京		29巻4号・11
11/4・11/5	第10回 ITS シンポジウム 2011	東 京		29巻4号・10
11/19・11/20	第54回自動制御連合講演会	愛 知		29巻3号・11
11/23～11/26	The 8th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI 2011)	韓 国	論文締切 9/30	29巻4号・10
11/26・11/27	第32回バイオメカニズム学術講演会 (SOBIM2011 in Osaka)	大 阪	申込締切 7/22 論文締切 10/7	29巻2号・9
12/8・12/9	ViEW2011 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/ 中 論文締切 10/ 中	29巻3号・11
2012 1/19～1/21	第17回人工生命とロボットに関する国際シンポジウム (AROB17th'12)	大 分	申込締切 9/1 論文締切 10/15	29巻4号・10
6/1～6/4	2012 IEEE/ICME International Conference on Complex Medical Engineering (IEEE/ICME CME 2012)	アメリカ		29巻4号・10
7/1～7/6	先進陸水海洋学会日本大会	滋 賀		28巻8号・10

(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。)



理事会報告

日本ロボット学会 第291回理事会報告

日 時：2011年2月15日(火) 14:00～17:00

場 所：本郷瀬川ビル 6F 会議室

出席理事：榊原(会長)、川村、横山、吉田、大西(記)、上野、野田、森田、佐野、前野、梅田、脇田

書面表決：佐久間、倉爪、小俣、細田、太田、藤本、横小路

出席監事：—

事務局：松浦、水谷

議 事：

1. 議事録確認

日本ロボット学会第290回理事会議事録(案)が承認された。

2. 審議・報告事項

2.1 会長・副会長・庶務関係事項

- (1) 和文誌/欧文誌の役割分担について継続審議となった。
- (2) 論文の審査基準・著作権や二重投稿問題について継続審議となった。
- (3) 保管バックナンバーの廃棄が承認された。
- (4) 学会誌配送を宅配(透明ビニールに一色印刷)に切り替えることが承認された。

2.2 財務関係事項

- (1) 新法人化・新会計基準に沿った予算の変更点・注意点について説明があった。
- (2) 交通費支給を新法人化後の総会以降に正式運用することが承認された。

2.3 企画関係事項

- (1) ファナック FA ロボット財団の論文賞に3件推薦し、1件受賞し

たことが報告された。

- (2) 研究専門委員会の終了が承認された。

2.4 会誌関係事項

- (1) 査読者へお願いしている注意点が紹介され、査読例を充実させていくことを確認した。

2.5 欧文誌関係事項

- (1) 本年度の活動実績が報告された。
- (2) 業務委託をマニュアル化していくことを確認した。

2.6 事業関係事項

- (1) 2011年度日本ロボット学会第26回研究奨励賞に11名を推薦することが報告された。
- (2) 研究奨励賞は、登録票に加え、申請者に研究業績などを提出いただくことを確認した。
- (3) 参加登録システム・論文投稿システムの概要が紹介され、以降の学術講演会で有効利用すべく、マニュアル化して引き継いでいくことを確認した。

2.7 国際関係事項

- (1) RE291-6 国際担当理事報告(脇田理事)
・学術講演会国際セッションの受付は、日本語入力版での英語キャプションで対応することが報告された。

3. 定例報告事項

- (1) 正会員 2981名(入会6名, 種別変更増3名, 退会8名), 学生会員 1174名(入会11名, 種別変更減3名, 退会5名), 名誉会員 8名(増減なし)であり, 会員総数は 4163名, 賛助会員 60団体(85口 1団体1口増)となったことが報告され承認された。
- (2) 2010年度基金の収支について最終報告があった。
- (3) 国内協賛 9件, 国内後援 1件が承認された。

主催行事のお知らせ

第29回日本ロボット学会学術講演会 開催案内

主 催：(一般社団法人) 日本ロボット学会

共 催：芝浦工業大学

特別協賛：株式会社 I H I

協 賛 (予定)：計測自動制御学会，システム制御情報学会，自動車技術会，情報処理学会，人工知能学会，精密工学会，電気学会，電子情報通信学会，日本感性工学会，日本機械学会，日本シミュレーション学会，日本神経回路学会，日本知能情報ファジィ学会，日本人間工学会，日本バーチャルリアリティ学会，日本フルードパワーシステム学会，農業機械学会，バイオメカニズム学会，ヒューマンインタフェース学会，国際ロボフェスタ協会，IEEE Robotics and Automation Society Japan Chapter

後 援 (予定)：日本ロボット工業会，製造科学技術センター，マイクロマシンセンター，新エネルギー・産業技術総合開発機構

会 期：2011年9月7日(水)，8日(木)，9日(金)

場 所：芝浦工業大学豊洲キャンパス (〒135-8548 東京都江東区豊洲)

講演会趣旨：

第29回日本ロボット学会学術講演会は，芝浦工業大学豊洲キャンパスにおいて開催されます。本講演会では，多様化したロボット工学関連のあらゆる分野の講演を募集いたします。今後のロボット技術の発展と人間との関連を議論していきたいと考えています。企業・研究所・大学等からの幅広いご発表，ご参加をお待ちしています。

ホームページの開設：

第29回日本ロボット学会学術講演会ホームページを開設しています。各種お知らせ等をご覧下さい。

<http://www.rsj.or.jp/rsj2011/>

一般講演の募集：

講演申込および講演論文原稿締切日：2011年7月22日(金)(厳守)

講演申込，概要集・PDF形式の講演論文原稿の投稿はインターネット経由で行います。

機器・書籍・カタログ展示ならびに講演概要集への広告掲載の募集：

機器展示および広告掲載等を募集します。申込期限は2011年6月3日(金)です。申込方法等の詳細は，ホームページをご覧下さい。

オーガナイズドセッション (OS)・展開セッション (DS)：

OSは，ここ数年関心の高いテーマを中心に構成しています。DSは研究プロジェクトを中心に構成しています。詳細は，ホームページにご覧下さい。

オーガナイズドセッション (OS) 展開セッション (DS)	オーガナイザ
NEDO 戦略的先端ロボット要素技術開発プロジェクト	平井成興(千葉工大)，有木孝夫(NEDO)
NEDO 次世代ロボット知能化技術開発プロ	佐藤知正(東大)，大道武生(名城大)，

ジェクト	有木孝夫(NEDO)
GCOE 認知脳理解に基づく未来工学創成	石黒浩(阪大)
微細作業	新井史人(名大), 谷川民生(産総研), 新井健生(阪大)
空間知	和田一義(首都大)
認知発達ロボティクス	浅田稔(阪大)
バイオマニピュレーション	中島正博(名大), 福田敏男(名大)
屋外サービスロボット(清掃, 農業, 建設, 搬送等)	青山元(埼玉工大)
ロボット聴覚	奥乃博(京大), 中臺一博(HRI), 高橋徹(京大)
作業をするロボット	辰野恭市(名城大)
ロボット感動教育	琴坂信哉(埼玉大), 佐藤知正(東大)
人間機械協調	辻俊明(埼玉大), 平田泰久(東北大)
我が企業の Robot セッション	野田哲男(三菱電機), 大西献(三菱重工)
カーロボティクス	下坂正倫(東大)
パーソナルモビリティロボット実証実験	松本治(産総研)
ロボティクス空間知能化: CogInfoCom へ向 けた展開	橋本秀紀(東大), 新妻実保子(中大), 佐々木 毅(東大)
"インターネットとロボットサービス 〜クラウド時代のロボットサービスと RSi の取り組み〜"	岡林桂樹(富士通研)
Under-22 ジュニアセッション	滝康嘉(熊本高専)
ヒューマンサポート・ロボティクス	藤江正克(早大), 安藤健(早大), 王碩玉(高知工科大)
生活支援のための生活機能構成学	西田佳史(産総研), 松本吉央(産総研)
月探査ロボットのチャレンジ	上野浩史(JAXA)
機構知	武居直行(首都大), 石橋良太(首都大), 望山洋(筑波大)
ロボットにおける生体運動制御	藤川智彦(大阪電通大), 呉世訓(東大), 辻俊明(埼玉大)

国際セッションの企画:

例年開催されております国際セッションを, 今年も引き続き企画いたします。これは, 学術講演会の国際化を念頭においたものです。詳細は, ホームページをご覧ください。
(オーガナイザ: 横小路泰義(神戸大), 松元松弘(東洋大))

問い合わせ先:

<実行委員会(企画運営関連)> E-mail: rsj2011committee@ccr.tsukuba.ac.jp

実行委員長 水川真(芝浦工業大)

実行副委員長 吉見卓(芝浦工業大学), 村上弘記((株)IHI)

<プログラム委員会(プログラム関連)> E-mail: rsj2011program@ccr.tsukuba.ac.jp

プログラム委員長 長谷川泰久(筑波大学)

プログラム副委員長 河村隆(信州大学)

<RSJ 事務局(その他、問い合わせ全般)>

(一般社団法人) 日本ロボット学会 学術講演会係

〒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 E-mail: seminar@rsj.or.jp



セミナーのご案内

主催：一般社団法人 日本ロボット学会

協賛：応用物理学会、機械技術協会、計測自動制御学会、産学官連携推進部 産学・地域・連携室、産業技術連携推進会議 医療福祉技術分科会、システム制御情報学会、情報処理学会、人工知能学会、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、日本神経回路学会、日本設計工学会、日本時計学会、日本人間工学会、日本バーチャルリアリティ学会、日本ロボット工業会、農業機械学会、バイオメカニズム学会

ロボット工学セミナー



第62回シンポジウム

ロボットに使える画像処理技術の最前線

日時：2011年5月30日（月）10:25～18:00

会場：東京大学 本郷キャンパス 武田先端知ビル 5F 武田ホール（東京都文京区本郷 7-3-1）

アクセス：http://www.u-tokyo.ac.jp/campusmap/cam01_04_16_j.html

<http://www.vdec.u-tokyo.ac.jp/Guide/access.html#hongo>

「根津駅」（千代田線）徒歩 5 分

「東大前駅」（南北線）徒歩 10 分

「本郷三丁目駅」（丸の内線）徒歩 15 分

「弥生 2 丁目」（都営バス上 60（上野－大塚駅前））徒歩 1 分

定員：200 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：人が 7 割以上の情報取得を視覚情報に頼っているようにロボットにとっても画像センサから得られる情報のもっとも重要なものの 1 つです。近年、計算機能力の進化に伴って画像処理技術が身近になってきており、オープンソース型画像処理ライブラリの活用、GPU (Graphic Processor Unit) を用いた高速画像処理技術が広く用いられるようになってきました。本セミナーでは、画像処理技術を用いたロボットの実例紹介だけでなく、画像処理ライブラリや GPU を利用した実装技術の最新動向について、講師の先生方からわかりやすく解説していただきます。

オーガナイザー：奥田晴久（三菱電機）

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/index.html>

講演内容：

＜開会挨拶・講師紹介＞ 10:25～10:30

第 1 話

OpenCV 2.2 ～画像処理プログラミングを簡単に～
10:30～12:00 奈良先端科学技術大学院大学
浦西 友樹

OpenCV は、Willow Garage 社が開発し、無料配布しているオープンソースの画像処理ライブラリである。数多くの画像処理アルゴリズムが実装されており、

現在では画像処理プログラミングにおけるデファクトスタンダードの地位を獲得している。OpenCV はバージョンアップが頻繁に行われており、最新バージョンとして OpenCV2.2 が公開されているが、かつての OpenCV1.0 系とは使い方が異なる点もいくつか存在する。本講演では、OpenCV2.0 系を用いた画像処理プログラミングの導入から基礎まで、C++によるサンプルプログラムを用いて解説する。また、OpenCV1.0 系から移行する際の注意点についても述べる。

＜休憩（昼食）＞ 12:00～13:00

第 2 話

GPGPU による高速画像処理

～リアルタイム画像処理への挑戦～

13:00～14:30 名古屋大学 出口 大輔

GPU を汎用計算に利用しようという試みである。GPGPU (General Purpose computing on GPUs) は、近年の GPU の高性能化およびその入手しやすさという特徴から、幅広い分野で高速計算に利用されるようになってきた。一方、画像処理アルゴリズムの多くは並列計算可能なものが多く、少しアルゴリズムを工夫することで CPU の数十倍の高速化を達成できるものも多く存在する。そこで、本講演では GPGPU を手軽に利用できる CUDA を開発環境として利用し、実例を交えながら計算コストの高い画像処理を簡単に高速化できることを示す。

＜休憩＞ 14:30～14:40

第3話

ロボットタウン：生活支援ロボットのための環境情報
構造化におけるビジョン技術

14:40～16:10 九州大学 長谷川 勉

日常環境の情報構造化技術は、生活支援ロボットを実現する有力なアプローチである。これは、複雑で動的变化もある生活環境をロボット単体で認識することが極めて困難であることから、その3次元空間構造や動的变化（人や物体の移動など）を環境側に分散配置した種々のセンサやRFIDタグなどを用いて検知・計測し、ネットワークを通してロボットに供給するものである。空間的拡がりをもつ日常生活環境の情報構造化にはビジョン技術が不可欠であり、ロボットタウンプロジェクトでも種々の関連技術の研究開発がなされた。本講演では、移動ロボット群による分散配置カメラのキャリブレーションと3次元環境地図の作成、分散センサによる人の動き計測、日常生活用品の計測と追跡などを紹介する。

<休憩> 16:10～16:25

第4話

大規模事例の近似最近傍探索に基づく特定物体認識

16:25～17:55 大阪府立大学 黄瀬 浩一

インターネット上に急速に集まりつつある大規模な事例を認識処理に利用しようという機運が高まりつつある。大規模事例を用いる場合、従来良く用いられてきたSVMなどの強力な学習器は計算量の問題から役に立たない。本講演では、その対極にある最近傍識別器を用いた認識処理について述べる。ここで取り上げる認識タスクは物体のインスタンスを認識する処理（特定物体認識）である。我々の周囲には無数のインスタンスが存在するため、特定物体認識において大規模化は必須である。ここでは最近傍探索に近似を導入することによって大幅な高速化が可能であることを紹介する。特に、事例が増えると処理がより高速になるという、従来の常識を覆す効果を得ることができる点は興味深い。

<閉会挨拶> 17:55～18:00



第63回 シンポジウム

ロボットの作り方 2011

日時：2011年6月10日（金）9:50～16:30、6月11日（土）9:50～16:30 【2日間】

（原則として2日間参加できる方のみを対象とします。）

会場：東京工業大学大岡山キャンパス 石川台3号館 201A 創造工房 A エリア

（<http://www.titech.ac.jp/access-and-campusmap/j/o-okayama-campus-j.html>）

（東京都目黒区大岡山 2-12-1 東急目黒線・大井町線「大岡山駅」下車徒歩1分）

定員：50名（定員になり次第締め切ります）

参加費：	会員／協賛学会員	12,600円
	学生（一律）	6,300円
	会員外	18,900円
	実習キット代	7,500円（実習キットはお持ち帰り頂きます）

※ 上記参加費はすべて税込。参加費に加え、実習キット代が必要となります。

また賛助会員優待券（半額券を含む）は、参加費のみに適用とさせていただきます。

口 上：例年人気の「ロボットの作り方」を今年も2日構成で開催します。1日目前半では、ロボット工学のパイオニアの一人である東工大・広瀬教授に、ロボット開発の進め方や問題解決のための発想法について、開発の実例を交えながら詳しく解説して頂きます。1日目後半と2日目には、新たにオーガナイザー陣で設計した2自由度マニピュレータの作成と制御の実習を行います。秋葉原のパーツショップ等で安価に入手できるデバイスを使って実際に小型マニピュレータを作りながら、センサフィードバックによる関節の位置制御、マニピュレータの逆運動学など、ロボットを作る上で必要な基本知識を体験的に学ぶことができます。ロボットの研究・開発をこれから始める学生や企業の方に最適な内容です。

オーガナイザー：

高山 俊男（東工大）、山田 浩也（東工大）

講演内容：

内容詳細は変更になる場合がございます。最新の情報は下記URLにてご確認ください。

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

■ 6月10日（金）（1日目）■

<閉会挨拶・講師紹介> 9:50～10:00

第1話 ロボットの創造設計

10:00～12:00 東京工業大学大学院 広瀬茂男

新しい機能をもつロボットを実際に設計開発するには、その機能や作業内容に応じて適切な形態を選択することが肝要である。本講義ではロボット機構を設計する際の基本的な創造的発想法、ロボットの性能を向上するための機構設計法の考え方、ロボット機構設計

で使用できる基本的ないくつかの設計原理を平易に解説する。

<見学会> 12:00~12:40

・東京工業大学大学院 機械宇宙システム専攻 広瀬・福島研究室へビ型移動ロボット・4脚歩行ロボット・全方向移動車両などの紹介

第2話 ロボットの作り方～機構と制御の基礎知識～
14:00～14:50 東京工業大学大学院 高山俊男

ロボットを構成する機構と制御系の基礎と、アクチュエータ、減速機、センサなどの基礎知識を解説します。また、実習課題について説明します。

実習1 実習キット組立

15:00～16:30 東京工業大学グローバルエッジ研究院
山田浩也 他

■ 6月11日(土)(2日目) ■

<開会挨拶> 9:50～10:00

第3話 ロボットの作り方～動作の制御～
10:00～11:00 東京工業大学大学院 高山俊男

センサ信号を用いたフィードバック位置制御について解説します。

実習2 マイコンによるフィードバック位置制御
11:00～12:00 東京工業大学グローバルエッジ研究院
山田浩也 他

第4話 ロボットの作り方～マニピュレータの制御～
13:00～13:50 東京工業大学大学院 高山俊男

マニピュレータの制御に必要な、順運動学、逆運動学、ヤコビ行列などの知識について解説します。

実習3 マニピュレータの制御
14:00～16:30 東京工業大学グローバルエッジ研究院
山田浩也 他

【お願い】参加される方は、Windows7, XP, Vista が動作する、シリアルポートがついたノートパソコンをご持参ください。シリアルポートの無いノートパソコンをお使いの場合には、USB-シリアル変換ケーブルを加えてお持ちください。また、実習にあたって、ベストテクノロジー社のホームページ(<http://www.besttechnology.co.jp/modules/knowledge/?GC%20Developer%20Lite#DOWNLOAD>)

にあるH8開発キット(GCC Developer Lite)を使用いたします。予めインストールして頂きますようお願い申し上げます。



第64回 シンポジウム <関西開催>

人と共生するロボットのインタラクション技術

日時：2011年7月8日(金) 12:30～17:30

会場：ATR(株式会社国際電気通信基礎技術研究所) 大会議室

(http://www.atr.jp/html/access/access_j.html)

(京都府相楽郡精華町光台二丁目2番地2)

(京都方面より、「新祝園駅」(近鉄京都線)から奈良交通バス(約10分)「ATR」下車

大阪方面より、「学研奈良登美ヶ丘駅」(近鉄けいはんな線)から奈良交通バス(約15分)「ATR」下車

「祝園駅」(JR学研都市線)から奈良交通バス(約10分)「ATR」下車)

定員：150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)

(ご注意)

・昼食は事前に済ませて会場にお越しください。会場周辺で昼食をおとりの場合は、近隣の商業施設まで距離がありますので、時間に余裕をもってお越しください。

・バスの運行ダイヤは、奈良交通のホームページ(<http://jikoku.narakotsu.co.jp/form/asp/>)でご確認ください。

口 上：近年、サービスロボットへの期待が高まっており、情報提供や施設内の案内等の日常生活の支援から、高齢者・障がい者の生活・社会参加を支援する見守りや介護者負担軽減などのサービスまで、これらを実現するための技術が注目されてきています。このようなサービスロボットにとって、人の生活環境内に存在して人とインタラクションすることは欠かせない

機能で、自律機械としての機構制御以上に、対峙する人間の特性に応じた配慮が必要になります。本セミナーでは特に、ロボット単体に比べて、実世界認識や人とのインタラクション能力の水準向上を狙ったネットワークロボット技術への取り組みを中心に、講師の先生方から紹介・解説して頂きます。

オーガナイザー：山口智治(日本電気)

講演内容：

内容詳細は変更になる場合がございます。最新の情報は下記 URL にてご確認ください。

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

<開会挨拶・講師紹介> 12:30~12:40**第1話 ライフサポート型ネットワークロボット技術の研究開発 12:40~13:30**

ATR 知能ロボティクス研究所 萩田紀博

多地点で複数ロボットが協調・連携することによって、単体ロボットや単地点のネットワークロボットではできない高齢者・障がい者（チャレンジド）のためのコミュニケーションサービス技術を紹介する。同一ユーザ（高齢者や電動車いす利用者）が多地点で移動する買い物支援サービス（来店予約、来店誘導、店舗内買物支援、店舗間回遊支援）や高齢者同士が2地点間でロボットを通じて遠隔対話する遠隔傾聴サービス、ロボットの操作が初めての観光ボランティアがロボットを通じて観光ガイドする遠隔観光ガイドサービス、など具体的な実験システムの概要、実験結果、利用者の意見などを紹介する。これらの結果および世の中の動向を紹介し、これまで進めているネットワークロボット技術に関する標準化活動についても概説する。

第2話 公共空間で人々とのインタラクションに必要なネットワークロボット技術 13:30~14:20

ATR 知能ロボティクス研究所 宮下敬宏

商業施設など多くの一般生活者が行き交う公共空間において、ロボットが連携して人々にサービスを提供し、生活を支援するためには、環境センサを利用した人々や移動物体の位置や属性の把握、人々が注目している対象の把握など、ロボットが周囲の状況を把握するための技術が必要になる。また、ロボットがサービスを提供するために、人々に安全に近づく技術、わかりやすく情報を提供する技術など、人々とロボットがインタラクションするための多くの技術が必要になる。本セミナーでは、これらの技術と、ライフサポート型ネットワークロボット技術のケーススタディとして実施している実際の商業施設における買い物支援や回遊支援等のサービスに関する実験を通じて得られた知見について紹介する。

<休憩> 14:20~14:40**第3話 インタフェースロボット対話とセンサによる家庭内での高齢者の健康情報収集 14:40~15:30**
東芝 研究開発センター 土井美和子

高齢化社会において、孤独死や認知症治療の予防には対話コミュニケーションが有効と言われている。一方、内閣に設置された、高度情報通信ネットワーク社会推進戦略本部（IT戦略本部）による「どこでもMy病院」が対象とするのは診療情報のみであり、家庭での日常的な生活情報は対象としていない。健康維持、病気予防の観点から、医師や介護プランナーなどの専門家が必要とする情報を、センサとロボットとの対話により日常的に収集する。

第4話 コミュニケーションロボットの応用開拓への取り組み ~ 高齢者の活動推進とコミュニティ活性を中心に ~ 15:30~16:20

NEC C&C イノベーション研究所 藤田善弘

近年、独居高齢者の増加や、高齢者と地域との交流の弱まりなどにより、約半数の高齢者がグループ活動のような地域活動へ参加していないことが明らかになっている。筆者らは、高齢者の社会参加を促進し、高齢者と社会のつながりを強化することを目的として、①高齢者と社会が接触する機会を増すこと、②接触を通じて関係を構築すること、③構築した関係を維持すること、という3つの局面を、リアル型およびバーチャル型のネットワークロボットを使って支援するシステムを構築し、実証研究を進めている。本講演では、この実証研究の紹介を中心に、コミュニケーションロボットの応用開拓への取り組みを、いくつか紹介する。

<閉会挨拶> 16:20~16:25**<休憩> 16:25~16:40****<見学会> ATRにおけるロボット研究 16:40~17:30**

第1話、第2話とも関連する内容を含む、ATRにおける最近のロボット関連研究成果のデモンストレーションをご覧いただきます。

(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

*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 とともに加入者名、一般社団法人 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。）

一般社団法人 日本ロボット学会 講習会係 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

本会共催行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
フォーラム「カー・ロボティクス～モビリティの拡がりを支える先進技術～」	カー・ロボティクス調査研究委員会 (自動車技術会・日本ロボット学会)	2011年5月20日(金) パシフィコ横浜会議センター 503 (横浜市西区みなとみらい 1-1-1)	公益社団法人自動車技術会育成・イベントグループ E-mail: event@jsae.or.jp
The 8th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI 2011)	Korea Robotics Society	2011年11月23日(水)～11月26日(土) Songdo ConventiA, Incheon, Korea Submission of final camera-ready papers : September 30, 2011	Secretary: Kate Lim (KROS, Korea) E-mail: kros@kros.org TEL. +82-2-783-0306 FAX. +82-2-783-0307
第17回人工生命とロボットに関する国際シンポジウム (AROB17th'12)	AROB	2012年1月19日(木)～1月21日(土) B-Con Plaza (大分県別府市) 申込締切 2011年9月1日(木) 論文締切 2010年10月15日(土)	AROB Secretariat ALife Robotics Corporation Ltd. TEL/FAX. 097-594-0181 E-mail: arobsecr@isarob.org http://isarob.org/

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
センシング技術応用セミナー「医療・環境・生活に関するセンサ技術の最新動向」	センシング技術応用研究会 (社)大阪府技術協会	2011年6月17日(金) (株)島津製作所関西支店マルチホール (大阪市北区芝田一丁目1-4 阪急ターミナルビル 14階) 申込締切 2011年6月14日(火)	問合せ: センシング技術応用研究会 TEL. 0725-51-2534 FAX. 0725-51-2597 E-mail: sstj@tri.pref.osaka.jp http://www.tri.pref.osaka.jp/dantai/sstj/ 申込先: (社)大阪府技術協会 TEL. 0725-51-2541 FAX. 0725-53-2332 E-mail: yamanaka@tri.pref.osaka.jp
MEMS プロセス実習講座「MEMS 技術で赤外線センサアレイを作ろう！」	センシング技術応用研究会	2011年6月20日(月)～6月24日(金) 大阪府立産業技術総合研究所第4研修室クリールーム (大阪府和泉市あゆみ野 2-7-1) 申込締切 2011年6月15日(水)	センシング技術応用研究会 TEL. 0725-51-2534 FAX. 0725-51-2597 E-mail: sstj@tri.pref.osaka.jp http://www.tri.pref.osaka.jp/dantai/sstj/
システム制御情報チュートリアル講座 2011「進化する最適化技術の最前線～最適化が拓く新たな機械設計・システム設計・計測技術: トポロジー最適化, ロバスト最適化, Compressive Sensing～」	システム制御情報学会	2011年6月23日(木) 学校法人常翔学園大阪センター (大阪市北区梅田 3-4-5 毎日インテシオ 3F) 申込締切 2011年6月16日(木)	システム制御情報学会事業委員会 中西弘明 (京都大学) E-mail: nakanishi@me.kyoto-u.ac.jp
第10回 ITS シンポジウム 2011	ITS Japan	2011年11月4日(金)・11月5日(土) 東京大学生産技術研究所 An 棟, As 棟	特定非営利活動法人 ITS Japan TEL. 03-5777-1013 FAX. 03-3434-1755 E-mail: h-hide@its-jp.org
2012 IEEE/ICME International Conference on Complex Medical Engineering (IEEE/ICME CME 2012)	IEEE Systems, Man, and Cybernetics Society Institute of Complex Medical Engineering Virginia Commonwealth University	2012年6月1日(金)～6月4日(月) 米国ヴァージニア州リッチモンド, Virginia Commonwealth University	郭 書祥 (香川大学) TEL. 087-864-2333 FAX. 087-864-2369 E-mail: guo@eng.kagawa-u.ac.jp

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
国立科学博物館産業技術史講座「環境対応商品としてのタイヤ」 国立科学博物館	2011年6月11日(土) 国立科学博物館(上野)地球館3階講義室 申込締切 2011年5月21日(土)	国立科学博物館学習企画・調整課学習支援事業担当 TEL. 03-5814-9888 http://sts.kahaku.go.jp/diversity/lecture/index.php
第4回科学技術における国内ロボット教育シンポジウム NPO 法人 WRO Japan	2011年7月23日(土) 科学技術館 (東京都千代田区北の丸公園)	NPO 法人 WRO Japan 事務局 TEL/FAX. 03-5652-3569
WRO Japan2011 決勝大会 NPO 法人 WRO Japan	2011年9月18日(日) Bumb 東京スポーツ文化館メインアリーナ (東京都江東区夢の島2-1-3)	NPO 法人 WRO Japan 事務局 TEL/FAX. 03-5652-3569
センサエキスポジャパン 2011 ([併催]センサネットワーク+位置情報 EXPO2011) フジサンケイビジネスアイ(日本工業新聞社)	2011年10月12日(水)～10月14日(金) 東京ビッグサイト(東京国際展示場)西ホール	フジサンケイビジネスアイ(日本工業新聞社) 営業・事業本部 担当:橋本, 中野 TEL. 03-3273-6180 FAX. 03-3241-4999 E-mail: ken.hashimoto@sankei.co.jp http://www.sensorexpojapan.com





Call for Papers
The Seventeenth International Symposium on
ARTIFICIAL LIFE AND ROBOTICS
(AROB 17th '12)
January 19- 21, 2012
B-Con Plaza, Beppu, Oita, JAPAN

- ORGANIZED BY** : International Organizing Committee of International Symposium on Artificial Life and Robotics (AROB)
- SPONSORED BY** : MITSUBISHI ELECTRIC CORPORATION ADVANCED TECHNOLOGY
 R&D CENTER
 Oita Gas Co., Ltd
 ME Systems Co.,Ltd
 SANWA SHURUI Co.,Ltd
- CO-OPERATED BY** : The Society of Instrument and Control Engineers (SICE, Japan)
 The Robotics Society of Japan (RSJ, Japan)
 The Institute of Electrical Engineers of Japan (IEEJ, Japan)
 The Institute of Systems, Control and Information Engineers (ISCIE)
 The Institute of Electronics, Information and Communication Engineers (IEICE)
 IEEE Japan Council (IEEE Robotics and Automation Society Japan Chapter)
 Japan Robot Association (JARA)
 Santa Fe Institute (SFI, USA)
 Chinese Association for Artificial Intelligence (CAAI, P. R. China)
- GENERAL CHAIR** : Masanori Sugisaka (Nippon Bunri University and ALife Robotics Co., Ltd., Japan)
- VICE CHAIR** : J. L.Casti (Institute for Applied Systems Analysis, Austria)
 Y. Jia (Beihang University, P. R. China)
 J. J. Lee (KAIST, Korea)
 H. H. Lund (Technical University of Denmark, Denmark)
 H. Tanaka (Tokyo Medical & Dental University, Japan)
- WORKSHOP CHAIR :** J. M. Lee (KAIST(Pusan National University), Korea)
- ADVISORY COMMITTEE CHAIR :** Fumio Harashima (Tokyo Metropolitan University, Japan)
- PROGRAM CHAIR** : Hiroshi Tanaka (Tokyo Medical & Dental University, Japan)
- ASSISTANT GENERAL CHAIR** : Takao Ito (Ube National College of Technology, Japan)

OBJECTIVE OF SYMPOSIUM : is the development of new technologies for artificial life and robotics which have been recently born in Japan and are expected to be applied in various fields. This symposium will discuss new results in the field of artificial life and robotics.

IMPORTANT DATES:

September 1, 2011	Deadline for abstract submissions
September 15, 2011	Notification of acceptance
October 1, 2011	Author's kit except final camera-ready papers
October 15, 2011	Final camera-ready papers

TOPICS :

Artificial brain research	Artificial intelligence	Artificial life
Artificial living	Artificial mind research	Bioinformatics
Bipedal robot	Brain science	Chaos
Cognitive science	Complexity	Computer graphics
Control techniques	Date mining	DNA computing
Evolutionary computations	Fuzzy control	Genetic algorithms
Human-machine cooperative systems	Human-welfare robotics	Image Processing
Intelligent control & modeling	Learning	Management of Technology
Medical surgical robot	Micromachines	Mobile vehicles
Molecular biology	Multi-agent systems	Nano-biology
Nano-robotics	Neural networks	Neurocomputing technologies and its application for hardware
Pattern recognition	Quantum computing	Soccer Robot
Resilient Infrastructure Systems	Robotics	Others
Virtual reality	Visualization	

All correspondence related to the symposium should be addressed to :

AROB Secretariat
 1068-1 Oaza Oshino, Oita, 870-1121, JAPAN
 TEL/ FAX: +81-97-594-0181
 E-MAIL: arobsecr@isarob.org Home Page : [http:// isarob.org /](http://isarob.org/)

PUBLICATION :

Accepted papers will be published in the Proceedings of the AROB. Extended versions of the selected papers will be published in the international journal : ARTIFICIAL LIFE AND ROBOTICS and in the special issue on special topics of Artificial Life and Robotics, Applied Mathematics and Computation.

有料広告

九州工業大学大学院工学研究院 知能制御工学部門 教員追加公募

募集人員：准教授 1名
 専門分野：ロボットあるいはメカトロニクス
 担当科目：制御理論関連の講義および制御工学に関するPBL教育
 応募資格：博士あるいはPhDの学位を有し、専門分野に十分な研究業績がある方
 勤務形態：常勤（任期なし（定年制））
 採用予定日：2011年10月1日以降のできるだけ早い時期
 提出書類：①履歴書（高校卒業以降の学歴、職歴、学会活動、受賞歴などを含む）、②研究業績リスト、③代表的論文5編・別刷り各7部、④取得外部資金（代表・分担の区別を含む、過去10年間の外部資金名および金額のリスト）、⑤研究の今後の展開についての抱負（A4・1頁程度）、⑥教育に関する見解（A4・1頁程度）、⑦本人連絡先（住所、電話番号、FAX番号、E-mailアドレス）、⑧本人に関する所見を求めうる2名の方の氏名と連絡先
 応募書類送付および問い合わせ先：
 〒804-8550 北九州市戸畑区仙水町1-1
 九州工業大学知能制御工学部門 教授 坂本哲三
 ・「教員公募書類在中」と朱書して、簡易書留で郵送。
 ・応募書類は返却致しません。
 E-mail：sakamoto (at) cntl.kyutech.ac.jp
 ((at) は@に置き換え)
 応募締切：2011年6月末日必着
 選考方法：書類審査を通過した方に対して、面接による審査を行います。

帝京大学理工学部 機械・精密システム工学科 教員公募

募集人員：講師または助教 1名
 所 属：学部は機械・精密システム工学科、大学院は理工学研究科
 専門分野：ロボット工学、介護用ロボット、制御工学、機構学のいずれかの分野
 担当科目：学部はロボット工学、制御工学、機構学、ロボット製作演習、機械工学実験等
 大学院は先端ロボット工学等
 応募資格：（1）学位を有する、または学位の取得出来る見込みのある方、40歳以下、（2）研究業績に実績あり、上記専門分野の研究と「ものづくり」を含む教育に熱意のある方
 着任時期：2011年10月1日
 任 期：常勤、任期5年（任期なしへの移行も可能）
 提出書類：（1）履歴書（写真貼付、学歴、職歴、受賞歴、資格、連絡先とE-mailアドレスを明記）、（2）業績リスト（著書、論文、国際会議論文、総説・解説、学会発表など）、（3）代表的な原著論文3編以内の別刷またはコピー、（4）これまでの研究概要（A4用紙1ページ以内）、（5）今後の教育と研究に対する抱負（A4用紙1ページ以内）、（6）所見が聞ける人のリスト2名程度
 応募締切：2011年7月29日（金）必着
 選考方法：書類審査による選考のあと、必要に応じて面接をお願いすることがあります。なお、適任の候補者が得られない場合には、最終候補者を選考しないことがあります。

書類提出先、問い合わせ先：
 〒320-8551 栃木県宇都宮市豊郷台1-1
 帝京大学理工学部機械・精密システム工学科
 学科長 古澤利明

TEL：028-627-7156

E-mail：furu@mps.teikyo-u.ac.jp

封筒表面に「講師・助教公募」と朱記の上、書留郵便にて上記に郵送してください。なお、応募書類は返却致しませんのでご了承ください。また、応募書類は講師・助教選考の目的以外に使用しません。ただし、採用の場合には、人事資料として使用する場合があります。

新入会員

(2011年3月入会の会員)

正 会 員

13470 松尾 智幸	13471 間所 洋和	13472 工藤 道治
13482 桜間 一徳	13484 木下 喬	13485 川村 宗弘
13488 二宮 恒樹	13492 Kyungil Chung	

学 生 会 員

13473 関口 拓生	13474 松井 良介	13475 田中 大樹
13476 浅村 知洋	13477 山内 元貴	13478 今井 慎一
13479 川村 裕一	13480 Raafat Mahmoud	
13481 間瀬 慧	13483 増田 容一	13486 赤池 貴裕
13487 溝口 弘悟	13489 原田 雅史	13490 比嘉 翔弥
13491 後藤 拓喜		

英文論文集のページ

ADVANCED ROBOTICS Call for Papers

*Special Issue on Sensor Information Processing
in Robot Competition and Real World Robot Challenge*

Editors: Professor Shin'ichi Yuta (University of Tsukuba, Japan)
Professor Daniel D. Lee (Univ. of Pennsylvania, USA)
Professor Keiji Nagatani (Tohoku University, Japan)
Professor Yasushi Nakauchi (University of Tsukuba, Japan)

Publish in Vol. 26, No. 14 (August 2012)

SUBMISSION DEADLINE: September 30, 2011

Recently, many big efforts have been devoted to the implementation of the real robots and experiments in the various environments in Robot Competition as Robocup and/or the Real World Robot Challenge as DARPA Grand Challenge and Tsukuba Challenge, etc. In these competition and challenges, it is required to realize a practical robot system which work in the given surroundings or real environments to perform the defined task. For this purpose, the robot should acquire the environment information via its own various sensors and process them to understand the surroundings situation. The processed results may be used to help the remote operators or to decide robot's autonomous motion. In these sensor and environment recognition technology for the real robot systems, the reliability and robustness are extremely important. And the accumulation of the practical experiences and knowledge on the many concrete experiments of the use of real sensor systems are necessary to realize the good robot systems.

This special issue will collect the practical experiences on the sensor and there processing technology in Robot Competitions and Challenges. The experimental results with the analysis of the conventional methods in the applications to the Competition and Challenges are encouraged to submit, as well as the proposals of the novel sensor information processing methodologies with experimental results. The editors believe that, this collection of practical experiences will be useful for the design of future robot systems to be applied to the various real problems.

Submission: PDF format file of the complete manuscript should be sent by June 30, 2011 to the office of Advanced Robotics, the Robotics Society of Japan through our homepage (http://www.rsj.or.jp/AR/index_e.html). Sample form of the manuscript is available at the homepage, too. Additionally, please send the copy of the submitted manuscript to Prof. Shin'ichi Yuta (yuta@roboken.esys.tsukuba.ac.jp), and Prof. Yasushi Nakauchi (nakauchi@iit.tsukuba.ac.jp) for the confirmation.

Full Papers**Control of an Autonomous Electric Bicycle with both Steering and Balancer Controls**

Lychee Keo and Masaki Yamakita

Abstract— In this paper, we propose a new cooperation control algorithm for stabilizing and trajectory tracking of an unmanned electric bicycle. The simplified model of the bicycle with the balancer is derived from Lagrangian and non-holonomic constraints with respect to translation and rotation relative to the ground plane. The stabilizing control and trajectory control of an autonomous bicycle are derived independently based on the simplified model. The balancing control is derived based on the output-zeroing controller. The steering and balancer for stabilizing the bicycle are used when the linear velocity is zero or the system starts up. It is shown that a balancing control using both the steering and the balancer has a better performance than conventional ones with only balancer or steering. The trajectory tracking control is derived by an input-output linearization approach to track the path in the ground plane. The steering and the back wheel are used to design the trajectory control. The coupling of the steering between the balancing control and the trajectory control are set by weighting gain. The balancing and the trajectory control have been implemented with the real bicycle by using MATLAB XPC-TARGET. An autonomous electric bicycle can be controlled remotely via a host PC. Numerical simulation and experimental results are shown to verify the effectiveness of the proposed control strategy.

Keywords: Balancing control, cooperation control, trajectory tracking, output-zeroing controller, autonomous bicycle

Generic Motion Planner for Robot Multi-fingered Manipulation

Jean-Philippe Saut, Anis Sahbani and Véronique Perdereau

Abstract— This paper addresses the dexterous manipulation planning problem, which deals with motion planning for a multi-fingered hand manipulating objects among static obstacles, under quasi-static movement assumption. We propose a general manipulation approach able to compute object and finger trajectories, as well as the finger relocation sequence, in order to link any two given configurations of the composite system hand + object. It relies on a topological property that characterizes the existence of solutions in the subspace of configurations where the object is grasped by the n fingers. This property helps reduce the problem by structuring the search space. The developed planner captures in a probabilistic roadmap the connectivity of submanifolds of the composite configuration space. The answer to the manipulation planning query is then given by searching a path in the computed graph. Simulation experiments are reported for different multi-fingered manipulation task examples showing the efficiency of the proposed method.

Keywords: Manipulation planning, multi-fingered manipulation, finger gaiting, grasp computation, motion planning

Territorial and Effective Task Decomposition for Rearrangement Planning of Multiple Objects by Multiple Mobile Robots

Norisuke Fujii and Jun Ota

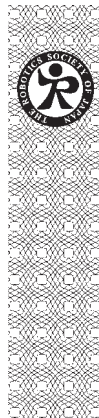
Abstract— In this paper, we address a rearrangement task planning problem. The method proposed here is suitable for various environments with narrow corridors, and an unbalanced arrangement of robots and objects. As the solution space is too large for the search method to be applied directly, we will limit the search space. The proposed method develops an initial plan by using a simple rule and improves the task decomposition of the initial plan. That is, it effectively determines which object should be transported where. We employ the concept of the critical path method to select the task that should be modified and the concept of a territorial approach to set up new task decomposition. New task decomposition is set up so that a robot can operate without considering the movement of other robots. These concepts render our method fast. The proposed method is tested in a simulated environment with up to four robots and 12 movable objects. The simulation results show that in a feasible calculation time, our method can reduce the task time by 10% as compared to the previous method. In particular, the proposed method is much more applicable to the working environments than was the previous method.

Keywords: Rearrangement, multiple robots, task decomposition, territorial approach, movable objects

Dynamic Rolling-Walk Motion by the Limb Mechanism Robot ASTERISK

Chayooth Theeravithayangkura, Tomohito Takubo, Kenichi Ohara, Yasushi Mae and Tatsuo Arai

Abstract— New dynamic rolling-walk motion for a multi-legged robot with error compensation is proposed. The motion is realized by using the isotropic leg arrangement and the dynamic center of mass control inspired by bipedal robots. By using the preview control of the zero moment point (ZMP) with a cart-table model based on the bipedal robot's technique, the robot's center of mass trajectory is planned for the dynamic motion. The resolved momentum control for manipulating the multi-links robot as a single mass model is also implemented in the system to maintain the stability of the robot. In the new dynamic rolling-walk motion, the robot switches between the two-leg supporting phase and three-leg supporting phase to achieve dynamic motion with the preview control of the ZMP and resolved momentum control as dynamic motion controllers. The authors analyzed the motion and confirmed the feasibility in



the Open Dynamics Engine before testing the motion with an actual robot. Due to the difficulties of controlling the ZMP during the two-leg supporting phase, the authors implemented error compensation by using a gyro sensor and compared the results. *Keywords:* Dynamics, preview control, resolved momentum control, multi-legged robot, mobile robot

A Robot Swarm Assisting a Human Fire-Fighter

Jacques Penders, Lyuba Alboul, Ulf Witkowski, Amir Naghsh, Joan Saez-Pons, Stefan Herbrechtsmeier and Mohamed El-Habbal
Abstract— Emergencies in industrial warehouses are a major concern for fire-fighters. The large dimensions, together with the development of dense smoke that drastically reduces visibility, represent major challenges. The GUARDIANS robot swarm is designed to assist fire-fighters in searching a large warehouse. In this paper we discuss the technology developed for a swarm of robots assisting fire-fighters. We explain the swarming algorithms that provide the functionality by which the robots react to and follow humans while no communication is required. Next we discuss the wireless communication system, which is a so-called mobile ad-hoc network. The communication network provides also the means to locate the robots and humans. Thus, the robot swarm is able to provide guidance information to the humans. Together with the fire-fighters we explored how the robot swarm should feed information back to the human fire-fighter. We have designed and experimented with interfaces for presenting swarm-based information to human beings. *Keywords:* Swarm robotics, search and rescue, human robot (swarm) interface, mobile ad-hoc networks

CRABOT: A Biomimetic Burrowing Robot Designed for Underground Chemical Source Location

R. Andrew Russell

Abstract— This paper describes the biomimetic inspiration and development of a burrowing robot called CRABOT. This robot is one part of a project to investigate novel techniques for locating the source of volatile chemicals released underground. A range of chemicals, including petrol, kerosene and diesel fuel, are commonly stored in underground tanks or transported by buried pipelines. All of these structures are prone to corrosion and the development of leaks. Currently, finding the source of underground chemical leaks is a difficult task. As part of an automated system to locate chemical leaks a prototype burrowing robot has been developed modeled on the mole crab *Emerita talpoida*. The current version of this robot functions in a ‘semi-submersed’ configuration that allows the operation of the burrowing mechanism to be easily observed. Later versions will burrow completely below the surface. This paper provides details of the design and performance of the prototype burrowing robot.

Keywords: Burrowing robots, chemical source location, biomimetics, *Emerita talpoida*

Simultaneous Localization of a Mobile Robot and Multiple Sound Sources Using a Microphone Array

Jwu-Sheng Hua, Chen-Yu Chan, Cheng-Kang Wang, Ming-Tang Lee and Ching-Yi Kuo

Abstract— Sound source localization is an important function in robot audition. Most existing works perform sound source localization using static microphone arrays. This work proposes a framework that simultaneously localizes the mobile robot and multiple sound sources using a microphone array on the robot. First, an eigenstructure-based generalized cross-correlation method for estimating time delays between microphones under multi-source environments is described. Using the estimated time delays, a method to compute the farfield source directions as well as the speed of sound is proposed. In addition, the correctness of the sound speed estimate is utilized to eliminate spurious sources, which greatly enhances the robustness of sound source detection. The arrival angles of the detected sound sources are used as observations in a bearing-only simultaneous localization and mapping procedure. As the source signals are not persistent and there is no identification of the signal content, data association is unknown and it is solved using the FastSLAM algorithm. The experimental results demonstrate the effectiveness of the proposed method. *Keywords:* Sound source localization, microphone array, time delay estimation, bearing-only SLAM, generalized cross correlation

Real-Time Pose-Invariant Face Recognition Using the Efficient Second-Order Minimization and the Pose Transforming Matrix

Hyun-Chul Choi and Se-Young Oh

Abstract— We propose a real-time pose-invariant face recognition algorithm from a gallery of frontal images only. (i) We modified the second-order minimization method for the active appearance model (AAM). This allows the AAM to have the ability of correct convergence with little loss of frame rate. (ii) We proposed a pose transforming matrix that can eliminate warping artifacts of the warped face image from AAM fitting. This makes it possible to train a neural network as the face recognizer with one frontal face image of each person in the gallery set. (iii) We propose a simple method for pose recognition by using neural networks to select the proper pose transforming matrix. The proposed algorithm was evaluated on a set of 2000 facial images of 10 people (200 images for each person obtained at various poses), achieving a great improvement in recognition. *Keywords:* Pose-invariant face recognition, active appearance model, efficient second-order minimization, pose transforming matrix, neural network

Biomimetic Pinching Movements of a Musculo-Skeletal Dual-Finger Model

Kenji Tahara, Suguru Arimoto, Ryuta Ozawa and Zhi-Wei Luo

Abstract— The present paper investigates pinching movements using an index finger and a thumb actuated by redundant nonlinear digitorum muscles mimicking the configuration of human fingers. A dual-finger model with



2-d.o.f. joints for each finger and redundant nonlinear digitorum muscles is formulated to mimic the structure of human fingers. First, the kinematics and dynamics of the overall finger-object system, as well as the nonlinear muscular dynamics, are derived in accordance with the results of physiological studies. Next, a sensory-motor control law is proposed to enable stable pinching simultaneously with orientation regulation of an object. This control law includes an internal force term generated by co-construction of the redundant muscles. It is shown that the internal force term can modulate the damping factor in the joint space by its nonlinearity. Based on this effect, it is then shown by numerical simulation that our sensory-motor control law with co-contraction of each digitorum muscle makes it possible to realize pinching movements. Therefore, the pinching movements may be realized by means of a musculo-skeletal dual-finger system with the sensory-motor control law and co-contraction of redundant digitorum muscles.

Keywords: Multi-fingered hand, stable pinching, redundancy, musculoskeletal system, biomimetics

Robust Adaptive Stabilization of Skid Steer Wheeled Mobile Robots Considering Slipping Effects

E. Mohammadpour and M. Naraghi

Abstract— This paper represents the posture stabilization of a skid steer wheeled mobile robot (SSWMR). Although in mobile robots lateral skidding of the wheels occurs when turning at high speed, wheels of a SSWMR laterally skid in every rotational maneuver even at low speeds. Also, longitudinal slipping for wheeled mobile robots with pneumatic tires is inevitable due to tire deformation. In order to compensate for the effects of tire slippage and parameter uncertainties, an adaptive torque controller is developed based on a tunable dynamic oscillator. The globally uniformly ultimately bounded stability of the system to an arbitrarily small neighborhood of the origin is proved. The internal dynamics stability of the system is guaranteed employing a supervisory fuzzy logic-based controller. To demonstrate the performance of the proposed controller, modeling of a SSWMR was implemented through automatic dynamic analysis of mechanical systems (ADAMS).

Keywords: Posture stabilization, skid steer, robust adaptive control, longitudinal slipping, ADAMS

Control System Design for an Upper-Limb Rehabilitation Robot

Guozheng Xu, Aiguo Song and Huijun Li

Abstract— Control system implementation is one of the major difficulties in rehabilitation robot design. The purpose of our study is to present newly developed control strategies for an upper-limb rehabilitation robot. The Barrett WAM Arm manipulator is used as the main hardware platform for the functional recovery training of the past-stroke patient. Passive and active recovery training have been implemented on the WAM Arm. A fuzzy-based PD position control strategy is proposed for the passive recovery exercise to control the WAM Arm stably and smoothly to stretch the impaired limb to move along predefined trajectories. An adaptive impedance force controller is employed in the active motion mode in which a fuzzy logic regulator is used to adjust the desired impedance between the robot and impaired limb to generate adaptive force in agreement with the change of the impaired limb's muscle strength. In order to evaluate the change of the impaired limb's muscle power, the impaired limb's mechanical impedance parameters as an objective evaluation index is estimated online by using a recursive least-squares algorithm with an adaptive forgetting factor. Experimental results demonstrate the effectiveness and potential of the proposed control strategies.

Keywords: Rehabilitation robot, parameter identification, fuzzy logic, position control, impedance control

A Micro Macro Neural Network to Recognize Rollover Movement

Takeshi Ando, Jun Okamoto and Masakatsu G. Fujie

Abstract— Many motion support robots for the elderly and disabled have been studied all over the world. We have developed a rollover support system (rollover is one of the activities of daily living). Our ultimate goal is to develop an effective rollover support system for patients with cancer bone metastasis. The core of this system is a pneumatic rubber muscle that is operated by electromyogram (EMG) signals from the trunk muscle. The traditional neural network, the time delay neural network (TDNN), used to recognize movement shares the problems of response delay and false recognition. In this paper, we proposed a new neural network, called the micro macro neural network (MMNN), to recognize the rollover movement earlier and with more accuracy. The MMNN is composed of a micro part, which detects rapid changes in the strength of the EMG signal, and a macro part, which detects the tendency of the EMG signal to continually increase or decrease. As a result, recognition using the MMNN with an optimized structure is 40 ± 49 ms faster than recognition using the TDNN. Additionally, the number of false recognitions using the MMNN is one-third of that using the TDNN.

Keywords: Neural network, motion recognition, rollover, trunk orthosis and cancer bone metastasis

Experimental Study of Dynamic Bipedal Walking Based on the Principle of Parametric Excitation with Counterweights

Takeshi Hayashi, Kazuaki Kaneko, Fumihiko Asano and Zhi-Wei Luo

Abstract— This paper reports some interesting results from our experimental study of parametrically excited dynamic bipedal walking. We describe the details of the walking machine that has telescopic legs, semicircular feet, free hip joint and counterweights. The walker can sustain stable dynamic walking on level ground based on mechanical energy

restoration in accordance with the principle of parametric excitation utilizing the effects of semicircular feet and counterweights. Results of numerical analysis on the effect of the counterweights on the gait efficiency are also described.

Keywords: Bipedal Walking Robot, Dynamic Walking Machine, Prismatic Joint, counterweight

ADVANCED ROBOTICS Vol.25, No.5

Special Issue on Physical Human-Robot Interaction through Force Interface Abstract

Full Papers

Safe and Compliant Guidance by a Powered Knee Exoskeleton for Robot-Assisted Rehabilitation of Gait

P. Beyl, K. Knaepen, S. Duerinck, M. Van Damme, B. Vanderborght, R. Meeusen and D. Lefeber

Abstract— In the research field of robot-assisted gait rehabilitation there is increased focus on the improvement of physical human–robot interaction by means of high-performance actuator technologies and dedicated control strategies. In this context we propose a combination of lightweight, intrinsically compliant, high-torque actuators (pleated pneumatic artificial muscles) with safe and adaptable guidance along a target trajectory by means of proxy-based sliding mode control. We developed a powered knee exoskeleton (KNEXO) to evaluate these concepts. In addition to the trajectory-based controller a torque controller was implemented with a view to minimizing the interaction during unassisted walking. First, various treadmill walking experiments were performed with unimpaired subjects wearing KNEXO to evaluate the performance of the proposed controllers. Test results confirm the ability of KNEXO to display low actuator torques in unassisted mode and to provide safe, adaptable guidance in assisted mode. Subsequently, a multiple sclerosis patient participated in a series of pilot experiments. Provided there was some patient-specific controller tuning KNEXO was found to effectively support and compliantly guide the subject’s knee.

Keywords: Robot-assisted gait rehabilitation, physical human–robot interaction, powered knee exoskeleton, pneumatic muscles, proxy-based sliding mode control

Effects of Impedance Reduction of a Robot for Wrist Rehabilitation on Human Motor Strategies in Healthy Subjects during Pointing Tasks

Nevio Luigi Tagliamonte, Maria Scordia, Domenico Formica, Domenico Campolo and Eugenio Guglielmelli

Abstract— Studies on human motor control demonstrated the existence of simplifying strategies (namely ‘Donders’ law’) adopted to deal with kinematically redundant motor tasks. In recent research we showed that Donders’ law also holds for the human wrist during pointing tasks and that it is heavily perturbed when interacting with a highly back-drivable state-of-the-art rehabilitation robot. We hypothesized that this depends on the excessive mechanical impedance of the pronation/supination (PS) joint of the robot and in this work we analyzed the effects of its reduction. To this end we deployed a basic force control scheme, which minimizes human–robot interaction force. This resulted in a 70% reduction of the inertia in the PS joint, and in decrease of 81 and 78% of the interaction torques during 1- and 3-d.o.f. tasks. To assess the effects on human motor strategies, pointing tasks were performed by three subjects with a lightweight handheld device, interacting with the robot using its standard PD control (setting impedance to zero) and with the force-controlled robot. We quantified Donders’ law as two-dimensional surfaces in the three-dimensional configuration space of rotations. Results revealed that the subject-specific features of Donders’ surfaces reappeared after the reduction of robot impedance obtained via the force control.

Keywords: Back-drivability, wrist robots, human motor control, neural kinematic constraints, force control

Fast Reinforcement Learning for Three-Dimensional Kinetic Human–Robot Cooperation with an EMG-to-Activation Model

Tomoya Tamei and Tomohiro Shibata

Abstract— Kinetic human–machine cooperation has been investigated in research fields such as power assist and rehabilitation. Electromyographic (EMG) signals have often been used for this purpose instead of force sensors, since the EMG signals reflect the motor intention of a user, observed prior to actual movements, leading to more natural interaction. However, an inherent problem in using EMG signals is their time-varying nature caused by the fact that muscle coordination can vary over time because of differences between the closedloop feedback systems in the calibration stage and in the actual task. This paper proposes the use of a policy gradient type of reinforcement learning for overcoming this problem by formulating EMG-based kinetic human–robot cooperative tasks as goal-oriented tasks, in which the force exerted by the user for kinetic interaction is estimated to achieve a goal shared with the robot. The reinforcement learning enables the force estimator to be adaptive to the time-varying nature of the EMG signals. The force estimator is based on the so-called EMG-to-activation model which is biologically plausible and has only a small number of parameters, enabling fast learning. A three-dimensional cooperative transfer task demonstrates the feasibility of our approach. *Keywords:* Human–machine interaction, reinforcement learning, electromyogram, motion capturing

Imitation Learning of Positional and Force Skills Demonstrated via Kinesthetic Teaching and Haptic Input

Petar Kormushev, Sylvain Calinon and Darwin G. Caldwell

Abstract— A method to learn and reproduce robot force interactions in a human–robot interaction setting is proposed. The method allows a robotic manipulator to learn to perform tasks that require exerting forces on external objects by interacting with a human operator in an unstructured environment. This is achieved by learning two aspects of a task: positional and force profiles. The positional profile is obtained from task demonstrations via kinesthetic teaching. The force profile is obtained from additional demonstrations via a haptics device. A human teacher uses the haptic device to input the desired forces that the robot should exert on external objects during the task execution. The two profiles are encoded as a mixture of dynamical systems, which is used to reproduce the task satisfying both the positional and force profiles. An active control strategy based on task-space control with variable stiffness is then proposed to reproduce the skill. The method is demonstrated with two experiments in which the robot learns an ironing task and a door-opening task. *Keywords:* Imitation learning, kinesthetic teaching, programming by demonstration, physical human–robot interaction, haptics

A Direct Physical Interface for Navigation and Positioning of a Robotic Nursing Assistant

Tiffany L. Chen and Charles C. Kemp

Abstract— People often use direct physical contact to guide a person to a desired location (e.g., leading a child by the hand) or to adjust a person’s posture for a task (e.g., a dance instructor working with a dancer). When a user is in close proximity to a robot, physical contact becomes a potentially valuable channel for communication. We define a direct physical interface (DPI) as an interface that enables a user to influence a robot’s behavior by making contact with its body. We evaluated a DPI in a controlled laboratory setting with 18 nurses and compared its performance with that of a comparable gamepad interface. The DPI significantly outperformed the gamepad according to several objective and subjective measures. Nurses also tended to exert more force at the robot’s end-effectors and command higher velocities when using the DPI to perform a navigation task compared with using the DPI to perform a positioning task. Based on user surveys, we identify various nursing tasks where robotic assistance may be useful and provide design recommendations specifically in the area of healthcare. This paper is based on ‘Lead me by the hand: evaluation of a direct physical interface for nursing assistant robots’, by Tiffany L. Chen and Charles C. Kemp, which appeared in the Proceedings of the 5th ACM/IEEE International Conference on Human–Robot Interaction. © 2010 IEEE [1].

Keywords: Healthcare robotics, nursing, direct physical interface, human–robot interaction, user study

On the Ability of Humans to Apply Controlled Forces to Admittance-Type Devices

Manikantan Nambi, William R. Provancher and Jake J. Abbott

Abstract— Human–robot collaborative systems have the potential to dramatically change many aspects of surgery, manufacturing, hazardous-material handling, and other dextrous tasks. We are particularly interested in precise manipulation tasks, which are typically performed under an admittance-control regime, where the controlled velocity of a non-backdrivable robot is proportional to the sensed user-applied force. During fast movements, there is a noticeable degradation in control precision and prior results have indicated that system velocity, and not system admittance, is the factor that is most correlated with force control precision. In this paper, we report evidence that system admittance is more important than velocity in determining the user’s ability to control applied force and that both factors are less important than the force level itself, and we provide an explanation as to why prior results might have indicated otherwise. We find the conditions under which human force control performance is best when operating under admittance control. We also report the conditions under which human force control on a moving admittance-type device is indistinguishable from isometric force control, which can be used to design better device controllers.

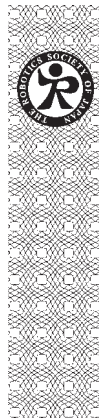
Keywords: Human force control, admittance control, proportional-velocity control, haptics

Performance Analysis of a Haptic Telemanipulation Task under Time Delay

Michael C. Yip, Mahdi Tavakoli and Robert D. Howe

Abstract— There is ample research on the effect of haptic teleoperation under delayed communication channels in terms of stability and system performance. Little attention, however, has been paid to the effect of delayed force feedback on users’ task performance and whether force feedback is beneficial under significant communication delays. This paper investigates whether force feedback improves user’s task performance in delayed teleoperation. We study peg-in-the-hole insertion/retraction, dextrous manipulation tasks involving high degrees of freedom and high forces at certain points during task execution. A user study involving unilateral (without force feedback), bilateral (with force feedback) and graphical feedback teleoperation under various delays is presented. We observed that for all feedback modalities, task completion times increase as delay increases. Haptic feedback helps reduce contact forces and the occurrence of large robot/environment forces. Furthermore, graphical feedback helps users maintain the lowest range of forces at the cost of higher task completion times. With users mindful of minimizing contact forces, haptic/graphical feedback causes the task to take more time than unilateral control. Therefore, when short completion times are crucial given a tolerance for larger forces, force feedback only serves to increase the time required to perform the task; thus, unilateral control may be sufficient.

Keywords: Haptic teleoperation, task performance, manipulation task, delayed teleoperation



一般社団法人 日本ロボット学会賛助会員 (50音順)

(株)IHI	トヨタテクニカルディベロップメント(株)
IHI 運搬機械(株)／開発部	ナブテスコ(株)／津工場
(株)アヴィス	ニッタ(株)／事業開発センター
育良精機(株)	日東精工(株)
(株)NTT データ／技術開発本部	(社)日本ロボット工業会
オリンパス(株)	(株)ヴァスダックロボティクス
川崎重工業(株)	パナソニック(株)／生産革新本部
関西電力(株)／電力技術研究所	パナソニック電工(株)
キヤノン(株)	ビー・エム・ダブリュー(株)
(株)ココロ	ビー・エル・オートテック(株)
(株)小松製作所／研究本部	日立建機(株)
サイバネットシステム(株)	日立情報通信エンジニアリング(株)
(株)ジェイテクト／研究開発センター	(株)日立製作所／機械研究所
(株)システムインフロンティア	平田機工(株)
清水建設(株)	ファナック(株)
新明和工業(株)	(株)不二越
スキューズ(株)	富士重工業(株)／戦略本部クリーンロボット部
セコム(株)／IS 研究所	富士通(株)
ソニー(株)	富士通フロンテック(株)／メカコンポーネント事業部
(株)ダイナックス	ボッシュ(株)
(株)立山システム研究所	(株)本田技術研究所／基礎技術研究センター
(株)データベース	マクソンジャパン(株)
(株)デンソーウェーブ	三井化学(株)／電子・情報材事業部
東急建設(株)／技術研究所	三菱重工業(株)
(株)東郷製作所	三菱電機(株)
(株)東芝	モリマシナリー(株)
戸田建設(株)	矢崎総業(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
(株)豊田自動織機／コーポレートセンター／研究開発センター	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…

一般社団法人 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

総会報告

第1回定時総会報告

日 時：平成23年3月29日(火) 14時00分～16時00分

会 場：本郷瀬川ビル（東京都文京区本郷 2-35-10）

出席代議員数：54名（内委任状33名）

（代議員数総数：59名、総会成立の定数30名以上）

議 案：

- | | |
|------------------------|---------|
| (1) 平成22年度（1月～12月）事業報告 | 【第1号議案】 |
| (2) 平成22年度（1月～12月）決算報告 | 【第2号議案】 |
| (3) 平成23年度（1月～12月）事業計画 | 【第3号議案】 |
| (4) 平成23年度（1月～12月）予算計画 | 【第4号議案】 |
| (5) 平成23年1月～2月事業報告 | 【第5号議案】 |
| (6) 平成23年1月～2月決算報告 | 【第6号議案】 |
| (7) 平成23年3月～12月事業計画 | 【報告資料1】 |
| (8) 平成23年3月～12月予算計画 | 【報告資料2】 |
| (9) 個人会員除名および資格の喪失の件 | 【報告資料3】 |
| (10) 平成23年度役員の内 | 【第7号議案】 |
| (11) 会費入会金細則改訂の件 | 【第8号議案】 |

議 事：

午後2時00分、定款第15号に基づき榊原伸介会長が議長となり、出席者が定款17条に定める定足数に達しているとの旨報告の上、第1回定時総会の開会を宣した。

次いで、以下の各議案について提案および詳細な説明があり、逐次審議を行った結果、いずれも原案どおり異議なく可決された。

各議案の内容は以下のとおり。

【第1号議案】

平成22年度事業報告
（自平成22年1月1日 至平成22年12月31日）

I 庶 務

1. 会員状況

平成22年12月31日現在 平成21年12月31日現在 増減

名誉会員	8名	8名	0名
正会員	2,977名	3,034名	57名減
学生会員	1,173名	1,168名	5名増
賛助会員59団体（84口）	65団体（92口）	6団体減 （8口減）	

2. 総会

(1) 第28回総会

会 期：平成22年3月24日（水）

会 場：本郷瀬川ビル

出席社員数：95名（うち委任状提出：65名）

（正社員総数：109名、総会成立の定数55名以上）

委任状を含めた出席者数：理事20名、評議員75名

（議題の可決に必要な出席者数：理事15名、評議員67名）

議 題：平成21年度の事業・決算案、平成22年度の事業計画・予算案、個人会員除名処分、理事・監事の選任の件、評議員の選任の件、非常利型一般社団法人への移行にかかわる件

上記について審議し、議決した。

(2) 臨時総会

会 期：平成22年9月22日（水）

会 場：名古屋工業大学

出席社員数：100名（内委任状40名）

（正社員総数：109名、総会成立の定数55名以上）

委任状を含めた出席者数：理事19名、評議員81名

（議題の可決に必要な出席者数：理事15名、評議員67名）

議 題：定款修正の件

上記について審議し、議決した。

3. シンポジウム、講習会等の主催、共催、協賛、後援（定款第4条1号、5号）

- (1) シンポジウム、講演会、講習会等8件を主催した。
- (2) シンポジウム、国際会議、講習会、コンテスト等9件を共催した。
- (3) シンポジウム、国際会議、講演会、講習会、展示会、研究会等90件を協賛した。
- (4) シンポジウム、国際会議、講習会、コンテスト、展示会等20件を後援・協力した。

4. 委員会

下記の委員会を開催した。

- | | |
|---------------------------|-------------|
| (1) 会誌編集委員会 | （委員長：小俣 透） |
| (2) 欧文誌委員会 | （委員長：前野隆司） |
| (3) 事業計画委員会 | （委員長：太田 順） |
| (4) 国際委員会 | （委員長：脇田優仁） |
| (5) 研究協議会 | （委員長：佐久間一郎） |
| (6) 出版事業委員会 | （委員長：太田 順） |
| (7) 電子化運営委員会 | （委員長：川村貞夫） |
| (8) アドバイザリーボード | （委員長：榊原伸介） |
| (9) 将来ビジョン策定委員会 | （委員長：榊原伸介） |
| (10) 事務局体制検討委員会 | （委員長：川村貞夫） |
| (11) 第28回学術講演会実行委員会 | （委員長：藤本英雄） |
| (12) 表彰委員会 | （委員長：佐久間一郎） |
| (13) 第24回論文賞選考小委員会 | （委員長：佐久間一郎） |
| (14) 第25回研究奨励賞選考小委員会 | （委員長：榊原伸介） |
| (15) 第26回研究奨励賞選考小委員会 | （委員長：川村貞夫） |
| (16) 第15回実用化技術賞選考小委員会 | （委員長：川村貞夫） |
| (17) 第3回功労賞選考小委員会 | （委員長：川村貞夫） |
| (18) 第2回ロボット活用社会貢献賞選考小委員会 | （委員長：佐久間一郎） |
| (19) 外部表彰選考小委員会 | （委員長：佐久間一郎） |
| (20) 会員5000名拡大計画委員会 | （委員長：榊原伸介） |
| (21) 著作権管理委員会 | （委員長：佐久間一郎） |
| (22) 学術講演会管理推進委員会 | （委員長：佐久間一郎） |
| (23) 新公益法人制度対応委員会 | （委員長：榊原伸介） |

5. 役員・評議員および代議員の選出

- (1) 平成22年度の理事・監事・評議員を選出した。
- (2) 理事会と独立した代議員選挙管理委員会を設け、平成23年度代議員を選出した。

6. 評議員会、理事会

- (1) 平成22年9月22日（水）に第28回評議員会を開催し、会務報告と評議を行った。
- (2) 平成22年9月22日（水）に臨時総会を開催し、新定款修正の承認を行った。
- (3) 平成22年度中に12回理事会を開催し、会務の審理と処理を行った。

7. フェロー、名誉会員の選任

8名のフェローを選任した。

8. 学会の基盤強化

- (1) 産業貢献活動強化
昨年度に引き続き、学術講演会において、各企業での事業活動紹介セッションを実施した。

9. 新公益法人制度対応委員会

平成23年2月17日（木）に一般社団法人への移行認定証を受領し、3月1日（火）に登記の変更を完了した。

10. 電子化運営委員会

- (1) J-Stage (科学技術情報発信・流通統合システム)での学会誌公開を開始した。
 (2) 委員会開催の便宜を図るため、事務局に電話会議システムを導入した。

11. 事務局

- (1) 事務局体制検討委員会を開催し、中長期的な事務局運営について検討を開始した。
 (2) 会員の利便性を図るため会費徴収手段としてコンビニ振込みを追加した。
 (3) 現事務局長の任期満了に伴い、新事務局長を選任した。

II 事業 (定款第4条1号)

1. 学術講演会

- (1) 第28回学術講演会
 期 日：2010年9月22日(水)～24日(金)
 会 場：名古屋工業大学
 組 織：実行委員長：藤本英雄(名古屋工業大学)
 プログラム委員長：佐野明人(名古屋工業大学)
 発表件数：811件
 17パラレルセッション
 一般セッション： 69セッション
 オーガナイズドセッション： 37セッション
 展開セッション： 16セッション
 国際セッション： 6セッション
 合 計： 128セッション
 一般公開イベント「陸・海・空おもしろロボット大集合」
 特別講演：講師 松沢哲郎教授 [京都大学霊長類研究所所長]
 タイトル：「人間とは何か：チンパンジー研究から見えてきたもの」
 参加者数：1,570名
 正 会 員：788名
 学 生 会 員：548名
 非 会 員：64名
 学 生 非 会 員：89名

2. ロボット工学セミナー

- (1) 第56回シンポジウム「ロボットに使える最新画像処理」
 期 日：2010年5月21日(金) 東京大学
 講 師：友納正裕(千葉工業大学), 篠原雄介(東芝), 藤吉弘亘(中部大学), 佐藤雄隆(産総研)
 オーガナイザ：山下 淳(静岡大学)
 参 加 者：212名(会員：78名, 学生：94名, 会員外：22名, 賛助優待：12名, 賛助半額：6名)
 (2) 第57回シンポジウム「ロボットの作り方2010」
 期 日：2010年6月3日(木)・4日(金) 千葉工業大学
 講 師：小野美未彦(小野電機製作所)(+実習)
 オーガナイザ：太田祐介(千葉工大)
 参 加 者：51名(会員：13名, 学生：33名, 会員外：5名, 賛助優待：0名, 賛助半額：0名)
 (3) 第58回シンポジウム「ロボットに使える先端制御～未来を予測してエレガントに～」
 期 日：2010年7月21日(水) 東京工業大学
 講 師：足立修一(慶大), 児島 晃(首都大東京), 山北昌毅(東工大), 西羅 光(日産自動車)
 オーガナイザ：伊達 央(防大)
 参 加 者：70名(会員：37名, 学生：15名, 会員外：6名, 賛助優待：5名, 賛助半額：7名)
 (4) 第59回シンポジウム「人に拡張身体感をもたらすロボティクスの実現に向けて」
 期 日：2010年9月21日(火) 名古屋大学
 講 師：尾形哲也(京大), 原田達也(東大), 関山浩介(名大), 大場光太郎(産総研)

オーガナイザ：新妻実保子(中大)

参 加 者：24名(会員：13名, 学生：6名, 会員外：1名, 賛助優待：2名, 賛助半額：2名)

(5) 第60回シンポジウム「屋外における自律移動技術」

期 日：2010年10月29日(金) 中央大学
 講 師：坪内孝司(筑波大), 堀内伸一郎(日大), 三浦純(豊橋技科大), 石川貴一郎(早大), 志磨 健(日立)

オーガナイザ：小野幸彦(日立)

参 加 者：84名(会員：31名, 学生：32名, 会員外：8名, 賛助優待：3名, 賛助半額：10名)

(6) 第61回シンポジウム「記号化を基盤としたロボットの知能化技術」

期 日：2010年11月29日(月) 東京大学
 講 師：工藤 拓(Google), 中臺一博(ホンダリサーチインスティテュート), 長井隆行(電通大), 橋本敬(北陸先端大)

オーガナイザ：高野 渉(東大)

参 加 者：55名(会員：19名, 学生：26名, 会員外：5名, 賛助優待：1名, 賛助半額：4名)

のべ参加者 496名(会員：191名, 会員外：206名, 学生：47名, 賛助優待：23名, 同半額：29名)

3. 共催事業

国内共催事業：

- (1) 第15回ロボティクスシンポジウム
 期 日：2010年3月15日(月)・16日(火)
 会 場：吉野山 竹林院群芳園(奈良県)
 実行委員長：小笠原司(奈良先端科学技術大学院大学)
 プログラム委員長：近野 敦(東北大学)
 (2) ロボカップジャパンオープン2010大阪
 期 日：2010年5月2日(日)～4日(火)
 会 場：大阪工業大学大宮キャンパス(大阪府)
 企 画：ロボカップジャパンオープン2010大阪開催委員会
 (ロボカップ日本委員会/大阪工業大学)
 (3) 知能ロボットコンテスト・フェスティバル2010
 期 日：2010年6月19日(土)・20日(日)
 会 場：仙台市科学館(宮城県)
 主 催：ロボット競技会実行委員会
 (4) 第10回レスキューロボットコンテスト
 期 日：2010年8月7日(土)・8日(日)
 会 場：神戸サンポーホール(兵庫県)
 主 催：レスキューロボットコンテスト実行委員会 兵庫県 神戸市 (株)神戸商工貿易センター 読売新聞大阪本社
 (5) 第12回建設ロボットシンポジウム
 期 日：2010年9月7日(火)
 会 場：早稲田大学 国際会議場 井深大記念ホール
 主 催：(社)土木学会, (社)日本建築学会, (社)日本ロボット学会, (財)先端建設技術センター, (社)日本建設機械化協会, (社)日本ロボット工業会

4. 出版事業

出版事業委員会を立ち上げ、その内容について検討を開始し、議論を行っている。

III 学 会 誌 (定款第4条2号)

学会誌第28巻1号～10号を発行し、会員に配布した。各号の特集テーマは次の通りである。

- 第28巻1号 ロボット聴覚
 第28巻2号 レスキューロボット：災害救助支援システムの現状と今後
 第28巻3号 ロボットを進化させる最先端IT技術

- 第28巻4号 ロボティック・サイエンス
- 第28巻5号 使えるRTミドルウェア
- 第28巻6号 生体筋骨格型ロボット
- 第28巻7号 第27回日本ロボット学会学術講演会論文特集号I
- 第28巻8号 第27回日本ロボット学会学術講演会論文特集号II
- 第28巻9号 クオリティ・オブ・ライフのためのロボティクス
- 第28巻10号 分子ロボティクス

上記のように特集号企画に関しては、本学会の専門性を活かしかつユニークな特集号の企画を進めた。本年度も引き続き学術講演会論文特集号を企画した。これは学術講演会での講演論文から、新しいコンセプトの提案、優れた学術成果、有用な技術に対して論文投稿を推薦し、学術講演会の研究発表件数の2割程度に留まっている論文投稿数の増加を目指したものである。今回は、昨年度、横浜国立大学で開催された第27回学術講演会での講演論文から204件の論文を推薦し、69件の投稿を得、査読結果に基づき最終的に31件の論文を、2号にわたって掲載した。また、さらなる論文投稿数の増加と当学会の対象とする学問領域の拡大を目指して、分野を絞った論文特集号の発行を開始し、その第一弾として「ロボティック・サイエンス」論文特集号を発行した。

年間の論文投稿件数は167件（前年度229件）、判定結果は採録可43%（45%）、採録不可（再投稿を推薦）32%（33%）、採録不可25%（22%）であった。判定までの期間は平均103日、最短41日、最長186日（前年度は112日、53日、266日）で掲載までの期間は平均306日（252日）であった。再投稿を推薦した論文の再投稿率32%（49%）、採録率57%（50%）であった。論文採録率の適正化に向けて、「査読者へのお願い」を作成し査読依頼時に配布を開始した。

一般記事に関しては、毎号学会誌の届くのが楽しみになるような企画という観点から、研究者による普段の生活に関連したコラム「研究者の日常 or 非日常」の連載を引き続き行った。学会の報告記事や書評の掲載も引き続き行った。また、ロボット分野の著名な方のインタビューを実施し、それをまとめた記事「この人に聞く」の掲載を準備した。広告については、目標金額600万円に対して達成率は約75%であった。

論文・解説記事等の電子化・アーカイブ化に関しては、第26巻までのバックナンバーのJournal@rchiveからの公開を開始した。最新号については、JSTの提供するJ-STAGEから公開するよう準備し、2月に最新号第29巻1号を公開した。第27巻以降のバックナンバーの公開もJ-STAGEから行うよう準備している。

IV 欧文誌（定款第4条2号）

1. 欧文誌（Advanced Robotics）編集・発行

Vol. 24 を発行した。各号の詳細は以下の通りである。

- 24/1-2 2010 Jan. Regular Issue (14 papers/pp. 1-298)
- 24/3 Feb. Advanced Space Robotics (1) (7 papers/pp. 299-466)
- 24/4 Mar. Regular Issue (7 papers/pp. 467-626)
- 24/5-6 Apr. SF on Cutting Edge of Robotics in Japan 2010 (14 papers/pp. 627-942)
- 24/7 May Regular Issue (7 papers/139 pages)
- 24/8-9 Jun. Regular Issue (sf on Advanced Space Robotics (2)) (14 papers/pp. 1079-1404)
- 24/10 Jul. New Actuators for Robot Systems (1) (7 papers/pp. 1405-1528)
- 24/11 Aug. Regular Issue (7 papers/pp. 1529-1676)
- 24/12 Sep. Minimally Invasive and Endoscopic Surgical Robot Systems (5 papers/pp. 1677-1783)
- 24/13 Oct. Legal and Safety Constraints for Service Robots Deployment (7 papers/pp. 1785-1926)
- 24/14 Nov. New Actuators for Robot Systems (2) (6 papers/pp. 1927-2042)
- 24/15 Dec. Regular Issue (7 papers/pp. 2043-2214)

2. 論文の投稿、査読の状況

2010年における年間論文投稿総数は323件（一般論文・229件、特

集号論文・94件）であった（下表参照）。なお、2009年より一般論文の投稿数が32件増加し、一般論文投稿数は過去最高を記録した。この状況は当該分野の論文投稿先として、欧文誌の評価が高まってきたことのと表れと考えている。

投稿論文の採録率は、2010年は35.0%（一般論文31.7%、特集号42.8%）であった。

（参考）国・地域別投稿数の推移

	2003	2004	2005	2006	2007	2008	2009	2010
日本	67	85	61	61	54	104	140	92
東アジア	14	22	55	47	58	81	66	101
（うち中国）	2	4	20	14	26	50	34	43
（うち韓国）	12	17	27	23	28	26	23	45
南/東南アジア・中近東	11	14	18	15	26	26	29	46
欧州	17	22	29	40	26	40	53	49
アフリカ	1	1	1	1	2	3	5	6
北・南米	5	14	23	19	19	30	33	27
オセアニア	3	0	0	0	5	4	6	2
合計	118	158	187	184	190	288	332	323

3. 企画／編集／発行作業

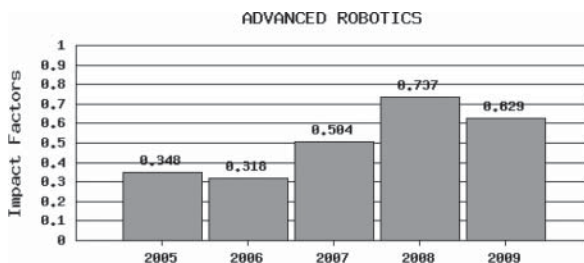
投稿論文数の増加を目指して、昨年同様、日本の優れた研究を世界に発信する特集号「Cutting Edge of Robotics in Japan」企画し、学術講演会論文発表者への論文投稿を呼びかける活動を行った。

4. 全員購読化について

会員サービスの一環として、2010年度より、ロボット学会会員の欧文誌全員購読化を実現した。従来までのやや使いにくかった電子ジャーナルの認証システムを改善し、日本ロボット学会のウェブベースでのサービスを行うコンテンツ内で会員認証を行なうことでIngenta社の電子ジャーナルを購読することが可能になった。今後により良いサービスを広く提供可能になるような取り組みを推し進めていく。

5. 国際学術誌としての認知度と評価の向上

・Institute for Scientific Information (ISI) 社の Citation Index (インパクトファクタ) の推移を以下に示す。2009年のインパクトファクタは2008年よりもやや減少しており、今後、注意深く見守っていく必要がある。これまでの投稿料無料と迅速な査読による質的・量的両面での向上を維持しつつ、今後、ランキングの上位を目指して評価の向上を図るためにさらなる努力が必要である。



6. 共同事業者である Brill 社との契約・交渉

論文投稿数の増大に対応するために、以下のような契約内容の更新を行った。

2011年（Vol. 25）年間発行数：18号（2010年は15号）

1. 会員全員の電子購読料金 24,000ユーロ/年（2010年は21,900ユーロ/年）
2. プリント版 会員価格360ユーロ（送料込み、2010年は300ユーロ）

7. 和文誌と欧文誌のあり方について

和文誌担当理事と議論を重ね、意見書をまとめた。主な内容は、学会レベルで、和文誌・欧文誌の位置づけについての議論を進めるべきである、ということである。

V 企画

1. 研究調査活動（定款第4条3号）



継続の調査研究委員会、研究専門委員会

前年度から継続して、以下の調査研究委員会、研究専門委員会活動を実施。

- ・ロボット市場創造課題研究専門委員会
(委員長：川村貞夫，2009.10 発足，I種)
- ・生活機能構成学に関する研究専門委員会
(委員長：西田佳史，2009.10 発足，I種)
- ・RT 機能安全研究専門委員会
(委員長：山田陽滋，2009.4 発足，I種)
- ・身体性認知科学と実世界応用に関する若手研究会
(委員長：尾形邦裕，2009.4 発足，I種)
- ・関西ロボット系若手研究者ネットワーク
(委員長：栗田雄一，2009.4 発足，I種)
- ・ヒューロビント研究専門委員会
(委員長：松下光次郎，2009.4 発足，I種)
- ・ロボット教育研究専門委員会
(委員長：佐藤知正，2008.8 発足，2010.8 継続，II種)
- ・ヒューマンセントリックロボティクス研究専門委員会
(委員長：長谷川勉，2008.4 発足，2010.4 継続，I種)
- ・北海道ロボット技術研究専門委員会
(委員長：小林幸徳，2008.4 発足，2010.4 継続，I種)
- ・カー・ロボティクス研究専門委員会
(委員長：永井正夫，2008.4 発足，2010.4 継続，I種)
- ・ロボティック・サイエンス研究専門委員会
(委員長：國吉康夫，2008.4 発足，2010.4 継続，I種)
- ・手の巧みさ研究専門委員会
(委員長：横小路泰義，2007.1 発足，2009.1 継続，II種)
- ・ロボティクスにおける空間の知能化及び構造化に関する研究専門委員会
(委員長：橋本秀紀，2007.1 発足，2009.1 継続，II種)

新規設置の研究専門委員会

基盤分野、先端分野での研究調査活動、地域支部機能の構築、学生やポスドク研究者による自発的な研究コミュニティ形成活動の積極的支援を目指した新たな研究専門委員会を設置した。

- ・ネットワークを利用したロボットサービスとサービスロボット研究専門委員会
(委員長：成田雅彦，2010.3 発足，I種)

2. 規約等の制定・整備

- ・表彰規定の改定
ロボティクスシンポジウム研究奨励賞を新設した。
研究奨励賞の選考方法について検討を行った。
- ・研究専門委員会の活動報告書の提出時期の改定
研究専門委員会の活動報告書の提出時期を改定し、発足月の前月末の提出とした。

3. 表彰 (定款第4条4号)

- ・2010年9月第28回学術講演会において、論文賞4件、実用化技術賞1件、研究奨励賞11件、功労賞3件、ロボット活用社会貢献賞2件の贈賞を行った。
- ・ファナックFAロボット財団の論文賞に3件を推薦し、内1件が論文賞(賞金100万円)を受賞した。
- ・(財)東科学振興会の東科学技術研究助成に2件を推薦した。

【論文賞】

- ・ロッド駆動型多関節術具とこれを用いたMRI環境対応小型マスタスレーブマニピュレータ
(日本ロボット学会誌 第27巻 第6号, pp.652-660)
岸 宏亮(日立製作所), 藤江正克(早稲田大学), 橋爪 誠(九州大学), 佐久間一郎(東京大学), 土肥健純(東京大学)
- ・人間の直接教示動作の統計的性質に基づいた折り紙ロボットの目標軌道とセンサフィードバック則生成法
(日本ロボット学会誌 第27巻 第6号, pp.685-695)
田中健太(京都大学 現:本田技術研究所), 木原康之(京都大学), 横小路泰義(京都大学 現:神戸大学)
- ・光学系と画像処理系の速度を整合した高速フォーカスビジョン
(日本ロボット学会誌 第27巻 第7号, pp.739-748)
奥 寛雅(東京大学), 石川貴彦(日本電信電話), 石川正俊(東京大

学)

- ・数式処理によるロボット機構の自由度解析—基本アルゴリズムと適用例—
(日本ロボット学会誌 第27巻 第8号, pp.900-909)
有川敬輔(神奈川工科大学)

【実用化技術賞】

- ・細胞自動培養システム
中嶋勝己, 上田澄広*, 櫻井 隆, 蓮沼仁志(川崎重工業(株)), 羽畑 修, 金澤秀和(カワサキプラントシステムズ(株)), 脇谷滋之(大阪市立大学), 田原秀晃(東京大学), 下平滋隆(信州大学), 植村壽公((独)産業技術総合研究所)(*1 現:兵庫県立大学)

【研究奨励賞】

- ・青木悠祐(東京農工大学)
超音波検査ロボットによる力サーボ/ビジュアルサーボ切り替え制御に基づいたプローブ走査支援システムの構築/第27回学術講演会(3H1-01)
- ・鮎澤 光(東京大学)
ベアリングの運動方程式を利用した脚型ロボットの基底力学パラメータの可同定性/第14回ロボティクスシンポジウム(1A2)
- ・井柳友宏(東北大学)
高性能2DOFマイクロ磁気ツールの設計と評価/第27回学術講演会(2B1-06)
- ・黒崎浩介(東京大学)
筋のグルーピングに基づく二次計画法を用いたリアルタイム筋張力推定法/第27回学術講演会(2E2-07)
- ・田中由浩(名古屋工業大学)
バルーンの膨張現象を利用した硬さおよび表面状態のアクティブ触覚センシング/第14回ロボティクスシンポジウム(1D1)
- ・辻 俊明(埼玉大学)
拮抗3関節筋を模擬するナメクジウオ型ロボットの機構/第27回学術講演会(1K3-02)
- ・勅使河原誠一(電気通信大学)
感圧導電性ゴムを用いた高感度型滑り覚センサの研究開発/第27回学術講演会(3I1-04)
- ・永瀬一貴(慶應義塾大学)
ハプティックベダルによるモバイルハプトのバイラテラル力覚フィードバック制御/第27回学術講演会(2M2-05)
- ・増沢広朗(豊橋技術科学大学)
移動ロボットによる時間制約を考慮した環境情報要約のための視点計画/第27回学術講演会(2D1-05)
- ・森 裕紀(東京大学/科学技術振興機構 ERATO 浅田共創知能システムプロジェクト)
胎児の子宮内環境における触覚と反射的行動の自己組織化/第27回学術講演会(3S1-03)
- ・山崎公俊(東京大学)
生活支援ロボットののためのしわ特徴に基づく衣類発見法/第27回学術講演会(2R1-05)

【功労賞】

- ・原島文雄(首都大学東京)
IROOSの創設と運営
- ・福田敏男(名古屋大学)
Ro-Manの創設ならびにIROOS等の国際会議運営
- ・柴田智広, 栗田雄一(奈良先端科学技術大学院大学)
ポータルサイト“Robotics in Japan 日本研究室”の開設

【ロボット活用社会貢献賞】

- ・三菱重工業株式会社 原子力事業本部
原子力発電プラントの検査補修作業におけるロボット技術の活用促進に対する貢献
- ・株式会社東芝 電力システム社
原子力施設の防災保全作業におけるロボット技術の活用促進に対する貢献

【ファナックFAロボット財団論文賞】

- ・村山英之, 武居直行, 松本邦保, 鴻巣仁司, 藤本英雄
自動車組立ラインのウィンドウ搭載支援ロボット

(日本ロボット学会誌 第28巻 第5号 pp.624-630, 2010)

VI 国 際 (定款第4条5号)

1. 国際委員会活動

国際委員会では、日本のロボット工学の優位性を保ちながら世界での存在感と地位を確立することを目的とし、このための戦略を策定し実施するための活動、及び国際会議、アジアロボット学会連合を始めとした交流を中心とした活動を行っている。2009年度までに議論した国際戦略にのっとり、1) 学会から発信する情報の質と量の充実、2) 広報活動、3) 研究協力活動、4) 海外とのネットワークの構築に向けた取り組みの4点について活動を行った。

2. 第28回日本ロボット学会学術講演会における国際セッションの実施

第28回日本ロボット学会学術講演会においても、日本滞在中の外国人研究者の学術講演会への参加を促進し、また、外国人研究者による最先端の発表を会員に提供するため、セッションの司会、発表、質疑応答の全てが英語で行われる国際セッションを設けた。

・合計20件の研究発表、及びARSUの特別シンポジウム7件があり、5テーマ、6セッションとして実施した。会場でのアンケート結果からは、参加者に対しては大変好評であった。

- (1) Humanoids 7件 参加者 32名
- (2) Robotics Research by foreign researcher in Japan 5件 参加者 30名
- (3) Networked Robotics and Ambient Intelligence 4件 参加者 9名
- (4) Modeling of Human Motions and Emotions for Robot Interaction with Humans I 6件 参加者 29名
- (5) Modeling of Human Motions and Emotions for Robot Interaction with Humans II 5件 参加者 30名
- (6) ARSU シンポジウム 5件 中国及び韓国から学会紹介 参加者 30名

3. 国際交流活動

第4回アジアロボットサミット (4th Asian Robotics Society Summit Meeting (ARSSM)) をロボット学会学術講演会と併催で開催した。

・日 時：2010年9月21日

ARSU メンバー用見学ツアー

a.m. 8:30 名古屋東急ホテルからチャーターバスにて出発

見 学 先：三菱電機名古屋工場、トヨタ自動車元町工場、デンソー西尾工場

参 加 者：タイ代表 (Suthakorn Mahidol 大学教授)、韓国代表 (Kim 名工大准教授 Korea Robotics Society (KROS))、中国代表 (Wang 千葉工大教授 The CAA Robotics Society (CAA: Chinese Association of Automation))、日本 (佐藤監事、脇田理事、横小路理事)

p.m. 7:00 ARSU サミットミーティング兼懇親会 (名古屋東急ホテル)

追 加 参 加：シンガポール代表 (Chew Temasek 工科大学教授 Robotics Society of Singapore)、インド代表 (柴田奈良先端准教授)、日本 (榊原会長、川村副会長)

・合意事項

- (1) 引き続きARSUの連絡を密にし、次回5thARSSMをIROS 2011の会場で開催する。
- (2) ARSUのWebsite (<http://www.asian-robotics.org/>) を活動の拠点とし、引き続き充実を図る。
 - ・各国ロボット学会、研究の現状、各学会の受賞論文・技術の紹介。
 - ・若手研究者ネットワークのメーリングリストを作成し、公開する。
 - ・各国事務局担当者リストを掲載する。
 - ・各国のロボット研究者データベースをRSJのRoboticsInJapanを参考に作成依頼。
- (3) MOUの作成

4. 国際会議への対応

・ROMAN Steering Committeeへの出席 (2010年9月12日 21:00-23:00)

・IROS Steering Committeeへの出席 (2010年10月18日 12:00-17:00)

5. 情報発信、その他

・日本ロボット学会英文ホームページの変更への対応。
・Join RSJを5000部印刷し、ROMAN及びIROS会場で配布物に同梱。

6. 国際会議共催/協賛

本会に関連する国際会議を共催 (6件)、協賛 (13件)、後援 (1件) した。

主な共催会議：

・19th IEEE Int'l Workshop on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN 2010)

期日：2010年9月12日～9月15日、会場：Viareggio, Italy

・2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2010)

期日：2010年10月18日～10月23日、会場：台北、台湾



【第2号議案】

平成22年度決算報告

正味財産増減計算書
平成22年1月1日から平成22年12月31日まで

(単位：円)

I 一般会計

貸借対照表
平成22年12月31日現在

(単位：円)	
科 目	金 額
I 資産の部	
1. 流動資産	
現金預金	31,356,180
現金	392,664
普通預金	21,987,317
振替口座	7,973,789
通常貯金	1,002,410
未収会費	3,442,000
未 収 金	5,398,350
前 払 金	997,595
仮 払 金	1,889,647
流動資産合計	43,083,772
2. 固定資産	
(1) 基本財産	
定期預金	21,000,000
基本財産合計	21,000,000
(2) 特定資産	
退職給付引当資産	8,299,794
特定資産合計	8,299,794
(3) その他固定資産	
電話加入権	153,100
敷 金	63,000
保 証 金	2,500,000
その他固定資産合計	2,716,100
固定資産合計	32,015,894
資産合計	75,099,666
II 負債の部	
1. 流動負債	
未 払 金	2,537,303
前受会費	22,532,000
預り金	723,617
仮 受 金	65,000
流動負債合計	28,857,920
2. 固定負債	
退職給付引当金	8,299,794
固定負債合計	8,299,794
負債合計	34,157,714
III 正味財産の部	
一般正味財産	40,941,952
(うち基本財産への充当額)	(21,000,000)
(うち特定資産への充当額)	(0)
正味財産合計	40,941,952
負債及び正味財産合計	75,099,666

科 目	金 額
I 一般正味財産増減の部	
1. 経常増減の部	
(1) 経常収益	
①基本財産運用益	42,000
基本財産受取利息	42,000
②特定資産運用益	2,375
特定資産受取利息	2,375
③受取入会金	540,000
正会員受取入会金	110,000
学生会員受取入会金	430,000
④受取会費	43,480,000
正会員受取会費	30,620,000
学生会員受取会費	5,660,000
賛助会員受取会費	7,200,000
⑤事業収益	50,169,815
会誌掲載事業収益	21,823,725
欧文誌事業収益	1,240,525
学術講演会事業収益	23,409,565
講習会事業収益	3,696,000
⑥雑収益	8,087,262
受取利息	13,819
広告収益	4,542,951
資料頒布収益	2,591,775
雑収益	938,717
⑦他会計からの繰入額	6,079,354
国際会議及び共催会議開催基金からの繰入額	6,079,354
経常収益計	108,400,806
(2) 経常費用	
①事業費	51,721,836
会誌出版費	19,292,293
会誌郵送費	5,847,821
会誌編集費	1,597,530
欧文誌編集費	205,941
欧文誌業務委託費	2,940,000
欧文誌出版費	2,481,051
学術講演会開催費	14,508,310
講習会開催費	1,776,562
電子化運営委員会費	1,624,246
研究専門委員会費	635,396
広告制作費	532,036
表彰費	280,650
②管理費	38,425,747
総会費	798,718
給料手当	15,988,497
臨時雇賃金	3,346,569
退職給付費用	1,696,106
福利厚生費	2,248,194
会議費	442,046
旅費交通費	32,430
通信運搬費	849,308
消耗什器備品費	44,586
消耗品費	439,024
印刷製本費	715,320
光熱水料費	318,413
賃借料	6,919,986
保険料	6,000
諸謝金	1,254,280
租税公課	817,900

会費収納費	1,650,552
雑費	857,818
③その他経常費用	1,203,815
雑損失	1,203,815
④他会計への繰出額	28,736,584
刊行物発行基金への繰出額	17,657,230
学術集会開催基金への繰出額	3,000,000
国際会議及び共催会議開催基金への繰出額	8,079,354
経常費用計	120,087,982
評価損益等調整前当期経常増減額	△ 11,687,176
評価損益等計	0
当期経常増減額	△ 11,687,176
2. 経常外増減の部	
(1) 経常外収益	
経常外収益計	0
(2) 経常外費用	
経常外費用計	0
当期経常外増減額	0
当期一般正味財産増減額	△ 11,687,176
一般正味財産期首残高	52,629,128
一般正味財産期末残高	40,941,952
II 指定正味財産増減の部	
当期指定正味財産増減額	0
指定正味財産期首残高	0
指定正味財産期末残高	0
III 正味財産期末残高	40,941,952

収 支 計 算 書
平成 22 年 1 月 1 日から平成 22 年 12 月 31 日まで

(単位：円)

科 目	決 算 額
I 事業活動収支の部	
1. 事業活動収入	
(1) 基本財産運用収入	42,000
基本財産利息収入	42,000
(2) 特定資産運用収入	2,375
特定資産利息収入	2,375
(3) 入金収入	540,000
正会員入金収入	110,000
学生会員入金収入	430,000
(4) 会費収入	43,480,000
正会員会費収入	30,620,000
学生会員会費収入	5,660,000
賛助会員会費収入	7,200,000
(5) 事業収入	50,169,815
会誌掲載事業収入	21,823,725
欧文誌事業収入	1,240,525
学術講演会事業収入	23,409,565
講習会事業収入	3,696,000
(6) 雑収入	8,087,262
受取利息収入	13,819
広告料収入	4,542,951
資料頒布収入	2,591,775
雑収入	938,717
(7) 他会計からの繰入金収入	6,079,354
国際会議及び共催会議開催基金からの繰入金収入	6,079,354
事業活動収入計	108,400,806
2. 事業活動支出	
(1) 事業費支出	51,721,836
会誌出版費支出	19,292,293
会誌郵送費支出	5,847,821
会誌編集費支出	1,597,530
欧文誌編集費支出	205,941
欧文誌業務委託費支出	2,940,000
欧文誌出版費支出	2,481,051
学術講演会開催費支出	14,508,310
講習会開催費支出	1,776,562
電子化運営委員会費支出	1,624,246
研究専門委員会費支出	635,396
調査専門委員会費支出	0
広告制作費支出	532,036
表彰費支出	280,650
(2) 管理費支出	36,729,641
総会費支出	798,718
給料手当支出	15,988,497
臨時雇賃金支出	3,346,569
福利厚生費支出	2,248,194
会議費支出	442,046
旅費交通費支出	32,430
通信運搬費支出	849,308
消耗什器備品費支出	44,586
消耗品費支出	439,024
印刷製本費支出	715,320
光熱水料費支出	318,413
賃借料支出	6,919,986
保険料支出	6,000
諸謝金支出	1,254,280
租税公課支出	817,900
会費収納費支出	1,650,552



雑支出	857,818
(3) その他事業活動支出	1,203,815
雑損失支出	1,203,815
(4) 他会計への繰入金支出	28,736,584
刊行物発行基金への繰入金支出	17,657,230
学術集会開催基金への繰入金支出	3,000,000
国際会議及び共催会議開催基金への繰入金支出	8,079,354
事業活動支出計	118,391,876
事業活動収支差額	△ 9,991,070
II 投資活動収支の部	
1. 投資活動支出	
(1) 特定資産取得支出	1,696,106
退職給付引当資産取得支出	1,696,106
投資活動支出計	1,696,106
投資活動収支差額	△ 1,696,106
III 財務活動収支の部	
財務活動収支差額	0
IV 予備費支出	
予備費支出	
当期収支差額	△ 11,687,176
前期繰越収支差額	28,913,028
次期繰越収支差額	17,225,852

II 刊行物発行基金

貸借対照表
平成 22 年 12 月 31 日現在

(単位：円)

科 目	金 額
I 資産の部	
1. 固定資産	
(1) 特定資産	
刊行物発行基金	81,402,348
特定資産合計	81,402,348
固定資産合計	81,402,348
資産合計	81,402,348
II 負債の部	
1. 流動負債	
未払金	342,770
流動負債合計	342,770
負債合計	342,770
III 正味財産の部	
一般正味財産	81,059,578
(うち特定資産への充当額)	(81,059,578)
正味財産合計	81,059,578
負債及び正味財産合計	81,402,348

正味財産増減計算書	
平成 22 年 1 月 1 日から平成 22 年 12 月 31 日まで	
(単位：円)	
科 目	金 額
I 一般正味財産増減の部	
1. 常増減の部	
(1) 経常収益	
①雑収益	168,459
受取利息	168,459
②他会計からの繰入額	17,657,230
一般会計からの繰入額	17,657,230
経常収益計	17,825,689
(2) 経常費用	
事業費	5,071,561
雑費	5,071,561
経常費用計	5,071,561
評価損益等調整前当期経常増減額	12,754,128
評価損益等計	0
当期経常増減額	12,754,128
2. 経常外増減の部	
(1) 経常外収益	
経常外収益計	0
(2) 経常外費用	
経常外費用計	0
当期経常外増減額	0
当期一般正味財産増減額	12,754,128
一般正味財産期首残高	68,305,450
一般正味財産期末残高	81,059,578
II 指定正味財産増減の部	
当期指定正味財産増減額	0
指定正味財産期首残高	0
指定正味財産期末残高	0
III 正味財産期末残高	81,059,578

収 支 計 算 書

平成 22 年 1 月 1 日から平成 22 年 12 月 31 日まで

(単位：円)

科 目	決 算 額
I 事業活動収支の部	
1. 事業活動収入	
(1) 雑収入	168,459
受取利息収入	168,459
(2) 他会計からの繰入金収入	17,657,230
一般会計からの繰入金収入	17,657,230
事業活動収入計	17,825,689
2. 事業活動支出	
(1) 事業費支出	5,071,561
雑支出	5,071,561
事業活動支出計	5,071,561
事業活動収支差額	12,754,128
II 投資活動収支の部	
1. 投資活動収入	
刊行物発行基金取崩収入	0
投資活動収入計	0
2. 投資活動支出	
刊行物発行基金へ繰入支出	13,096,898
投資活動支出計	13,096,898
投資活動収支差額	△ 13,096,898
III 財務活動収支の部	
財務活動収支差額	0
IV 予備費支出	
当期収支差額	△ 342,770
前期繰越収支差額	0
次期繰越収支差額	△ 342,770

III 学術集会開催基金

貸 借 対 照 表

平成 22 年 12 月 31 日現在

(単位：円)

科 目	金 額
I 資産の部	
1. 固定資産	
(1) 特定資産	
学術集会開催基金	66,602,678
特定資産合計	66,602,678
固定資産合計	66,602,678
資産合計	66,602,678
II 負債の部	
負債合計	0
III 正味財産の部	
一般正味財産	66,602,678
(うち特定資産への充当額)	(66,602,678)
正味財産合計	66,602,678
負債及び正味財産合計	66,602,678

正味財産増減計算書

平成 22 年 1 月 1 日から平成 22 年 12 月 31 日まで

(単位：円)

科 目	金 額
I 一般正味財産増減の部	
1. 経常増減の部	
(1) 経常収益	
①雑収益	145,563
受取利息	145,563
②他会計からの繰入額	3,000,000
一般会計からの繰入額	3,000,000
経常収益計	3,145,563
(2) 経常費用	
事業費	2,300,527
雑費	2,300,527
経常費用計	2,300,527
評価損益等調整前当期経常増減額	845,036
評価損益等計	0
当期経常増減額	845,036
2. 経常外増減の部	
(1) 経常外収益	
経常外収益計	0
(2) 経常外費用	
経常外費用計	0
当期経常外増減額	0
当期一般正味財産増減額	845,036
一般正味財産期首残高	65,757,642
一般正味財産期末残高	66,602,678
II 指定正味財産増減の部	
当期指定正味財産増減額	0
指定正味財産期首残高	0
指定正味財産期末残高	0
III 正味財産期末残高	66,602,678



収 支 計 算 書

平成 22 年 1 月 1 日から平成 22 年 12 月 31 日まで

(単位：円)

科 目	決 算 額
I 事業活動収支の部	
1. 事業活動収入	
(1) 雑収入	145,563
受取利息収入	145,563
(2) 他会計からの繰入金収入	3,000,000
一般会計からの繰入金収入	3,000,000
事業活動収入計	3,145,563
2. 事業活動支出	
(1) 事業費支出	2,300,527
雑支出	2,300,527
事業活動支出計	2,300,527
事業活動収支差額	845,036
II 投資活動収支の部	
1. 投資活動収入	
学術集会開催基金取崩収入	0
投資活動収入計	0
2. 投資活動支出	
学術集会開催基金へ繰入支出	845,036
投資活動支出計	845,036
投資活動収支差額	△ 845,036
III 財務活動収支の部	
財務活動収支差額	0
IV 予備費支出	
当期収支差額	0
前期繰越収支差額	0
次期繰越収支差額	0

IV 国際会議および共催会議開催基金

貸 借 対 照 表

平成 22 年 12 月 31 日現在

(単位：円)

科 目	金 額
I 資産の部	
1. 流動資産	
仮払金	2,988,355
流動資産合計	2,988,355
2. 固定資産	
(1) 特定資産	
国際会議及び共催会議開催基金	28,480,619
特定資産合計	28,480,619
固定資産合計	28,480,619
資産合計	31,468,974
II 負債の部	
負債合計	0
III 正味財産の部	
一般正味財産	31,468,974
(うち特定資産への充当額)	(28,480,619)
正味財産合計	31,468,974
負債及び正味財産合計	31,468,974

正味財産増減計算書

平成 22 年 1 月 1 日から平成 22 年 12 月 31 日まで

(単位：円)

科 目	金 額
I 一般正味財産増減の部	
1. 経常増減の部	
(1) 経常収益	
①雑収益	6,112,924
受取利息	33,570
雑収益	6,079,354
②他会計からの繰入額	8,079,354
一般会計からの繰入額	8,079,354
経常収益計	14,192,278
(2) 経常費用	
①事業費	1,525,084
表彰費	245,226
国際会議派遣費	1,064,288
雑費	215,570
②他会計への繰出額	6,079,354
一般会計への繰出額	6,079,354
経常費用計	7,604,438
評価損益等調整前当期経常増減額	6,587,840
評価損益等計	0
当期経常増減額	6,587,840
2. 経常外増減の部	
(1) 経常外収益	
経常外収益計	0
(2) 経常外費用	
経常外費用計	0
当期経常外増減額	0
当期一般正味財産増減額	6,587,840
一般正味財産期首残高	24,881,134
一般正味財産期末残高	31,468,974
II 指定正味財産増減の部	
当期指定正味財産増減額	0
指定正味財産期首残高	0
指定正味財産期末残高	0
III 正味財産期末残高	31,468,974

収 支 計 算 書

平成 22 年 1 月 1 日から平成 22 年 12 月 31 日まで

(単位：円)

科 目	決算額
I 事業活動収支の部	
1. 事業活動収入	
(1) 雑収入	6,112,924
受取利息収入	33,570
雑収入	6,079,354
(2) 他会計からの繰入金収入	8,079,354
一般会計からの繰入金収入	8,079,354
事業活動収入計	14,192,278
2. 事業活動支出	
(1) 事業費支出	1,525,084
表彰費支出	245,226
国際会議派遣費支出	1,064,288
雑支出	215,570
(2) 他会計への繰入金支出	6,079,354
一般会計への繰入金支出	6,079,354
事業活動支出計	7,604,438
事業活動収支差額	6,587,840
II 投資活動収支の部	
1. 投資活動収入	
国際会議及び共催会議開催基金取崩収入	0
投資活動収入計	0
2. 投資活動支出	
国際会議及び共催会議開催基金へ繰入支出	3,599,485
投資活動支出計	3,599,485
投資活動収支差額	△ 3,599,485
III 財務活動収支の部	
財務活動収支差額	0
IV 予備費支出	
当期収支差額	2,988,355
前期繰越収支差額	0
次期繰越収支差額	2,988,355

財務諸表に対する注記

1. 重要な会計方針

- (1) 固定資産の減価償却の方法
減価償却の償却方法は定額法による。
- (2) 引当金の計上基準
退職給与引当金は、期末退職給与の要支給額に相当する金額を計上している。
- (3) 消費税等の会計処理
消費税等の会計処理は、税込み方式によっている。

2. 基本財産及び特定資産の増減額及びその残高

基本財産及び特定資産の増減額及びその残高は、次のとおりである。

(単位：円)

科 目	前期末残高	当期増加額	当期減少額	当期末残高
基本財産				
定期預金	21,000,000	0	0	21,000,000
小 計	21,000,000	0	0	21,000,000
特定資産				
退職給付引当資産	6,603,688	1,696,106	0	8,299,794
刊行物発行基金	68,305,450	13,096,898	0	81,402,348
学術集会開催基金	65,757,642	845,036	0	66,602,678
国際会議及び共催会議開催基金	24,881,134	3,599,485	0	28,480,619
小 計	165,547,914	19,237,525	0	184,785,439
合 計	186,547,914	19,237,525	0	205,785,439

3. 基本財産及び特定資産の財源等の内訳

基本財産及び特定資産の財源等の内訳は、次のとおりである。

(単位：円)

科 目	当期末残高	(うち指定正味財産からの充当額)	(うち一般正味財産からの充当額)	(うち負債に 対応する額)
基本財産				
定期預金	21,000,000	(0)	(21,000,000)	—
小 計	21,000,000	(0)	(21,000,000)	21,000,000
特定資産				
退職給付引当資産	8,299,794	—	(0)	(8,299,794)
刊行物発行基金	81,402,348	(0)	(81,059,578)	(342,770)
学術集会開催基金	66,602,678	(0)	(66,602,678)	—
国際会議及び共催会議開催基金	28,480,619	(0)	(28,480,619)	—
小 計	184,785,439	(0)	(176,142,875)	(8,642,564)
合 計	205,785,439	(0)	(197,142,875)	(8,642,564)

収支計算書に対する注記

1. 資金の範囲

資金の範囲には、現金・預金の他、未収会費、未収金、前払金、仮払金、未払金、前受会費、預り金及び仮受金を含んでいる。なお、前期末及び当期末残高は、下記 2 に記載するのとおりである。

2. 次期繰越収支差額の内容は、次のとおりである。

(単位：円)

科 目	前期末残高	当期末残高
現金・預金	27,330,484	31,356,180
未収会費	2,636,000	3,442,000
未収金	6,347,410	5,398,350
前払金	660,403	997,595
仮払金	906,155	4,878,002
合 計	37,880,452	46,072,127
未払金	3,674,517	2,880,073
前受会費	4,637,000	22,532,000
預り金	640,107	723,617
仮受金	15,800	65,000
合 計	8,967,424	26,200,690
次期繰越収支差額	28,913,028	19,871,437

3. 予算額と決算額との差異が著しい科目及びその理由は、次のとおりである。

(1) 一般会計

科 目	理 由
注 1 基本財産利息収入	金利低下
注 2 正会員入会金収入	景気低迷による新入会員の減少
注 3 学術講演会事業収入	参加者が見積より増加
注 4 講習会事業収入	参加者が見積より増加
注 5 受取利息収入	金利低下
注 6 広告料収入	景気低迷による
注 7 欧文誌編集費支出	編集論文数の増加
注 8 電子化運営委員会費支出	会員 WEB サーバ維持費発生による増加
注 9 研究専門委員会費支出	活動低調による
注 10 表彰費支出	学術講演会が表彰経費を一部負担
注 11 旅費交通費支出	遠地出張無し(学術講演会負担)
注 12 消耗什器備品費支出	低額・不確定なため多めの見込額を予算化するため
注 13 印刷製本費支出	講習会開催費支出で一部負担したため
注 14 会費収納費支出	2009 年の会費請求費用が 2010 年に繰越になったため
注 15 退職給付引当資産取得支出	事務局長交代準備金の増加



(2) 特別会計

科目	理由
刊行物発行基金	
注1 雑支出	会員WEBシステム(会誌発送先登録等、会員情報管理の自動化)開発一時金他
学術集会開催基金	
注1 雑支出	学術講演会一般公開イベント(ロボット展、ハヤブサ展示)、他
国際会議及び共催会議開催基金	
注1 雑収入	国内会議・国際会議の余剰金分配
注2 表彰費支出	国内ロボットコンテスト学会賞、国際会議論文賞顕彰
注3 国際会議派遣費支出	アジアロボットサミット開催、国際会議代表者派遣
注4 雑支出	国際会議用サーバ維持費・英文チラシ印刷・海外送付など(予算の雑支出には国際会議派遣費支出を含む)

V 総括表

貸借対照表総括表
平成22年12月31日現在

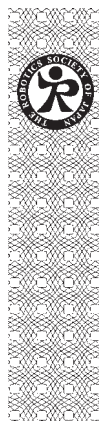
(単位:円)

科目	一般会計	刊行物発行基金	学術集会開催基金	国際会議及び共催会議開催基金	内部取引消去	合計
I 資産の部						
1. 流動資産						
現金預金	31,356,180					31,356,180
現預金	392,664					392,664
普通預金	21,987,317					21,987,317
振替口座	7,973,789					7,973,789
通常貯金	1,002,410					1,002,410
未収会費	3,442,000					3,442,000
未収金	5,398,350					5,398,350
前払金	997,595					997,595
仮払金	1,889,647			2,988,355		4,878,002
流動資産合計	43,083,772			2,988,355		46,072,127
2. 固定資産						
(1) 基本財産						
定期預金	21,000,000					21,000,000
基本財産合計	21,000,000					21,000,000
(2) 特定資産						
退職給付引当資産	8,299,794					8,299,794
刊行物発行基金		81,402,348				81,402,348
学術集会開催基金			66,602,678			66,602,678
国際会議開催基金				28,480,619		28,480,619
特定資産合計	8,299,794	81,402,348	66,602,678	28,480,619		184,785,439
(3) その他固定資産						
電話加入権	153,100					153,100
敷金	63,000					63,000
保証金	2,500,000					2,500,000
その他固定資産合計	2,716,100					2,716,100
固定資産合計	32,015,894	81,402,348	66,602,678	28,480,619		208,501,539
資産合計	75,099,666	81,402,348	66,602,678	31,468,974		254,573,666
II 負債の部						
1. 流動負債						
未払金	2,537,303	342,770				2,880,073
前受会費	22,532,000					22,532,000
預り金	723,617					723,617
仮受金	65,000					65,000
流動負債合計	25,857,920	342,770				26,200,690
2. 固定負債						
退職給付引当金	8,299,794					8,299,794
固定負債合計	8,299,794					8,299,794
負債合計	34,157,714	342,770				34,500,484
III 正味財産の部						
一般正味財産	40,941,952	81,059,578	66,602,678	31,468,974		220,073,182
正味財産合計	40,941,952	81,059,578	66,602,678	31,468,974		220,073,182
負債及び正味財産合計	75,099,666	81,402,348	66,602,678	31,468,974		254,573,666

正味財産増減計算書総括表
平成22年1月1日から平成22年12月31日まで
(単位：円)

科目	一般会計	刊行物 発行基金	学術集会 開催基金	国際会議及び 共催会議開催基金	内部取引 消去	合計
I 一般正味財産増減の部						
1. 経常増減の部						
(1) 経常収益						
① 基本財産運用益	42,000					42,000
基本財産受取利息	42,000					42,000
② 特定資産運用益	2,375					2,375
特定資産受取利息	2,375					2,375
③ 受取入金	540,000					540,000
正会員受取入金	110,000					110,000
学生会員受取入金	430,000					430,000
④ 受取会費	43,480,000					43,480,000
正会員受取会費	30,620,000					30,620,000
学生会員受取会費	5,660,000					5,660,000
賛助会員受取会費	7,200,000					7,200,000
⑤ 事業収益	50,169,815					50,169,815
会誌掲載事業収益	21,823,725					21,823,725
欧文誌事業収益	1,240,525					1,240,525
学術講演会事業収益	23,409,565					23,409,565
講習会事業収益	3,696,000					3,696,000
⑥ 雑収益	8,087,262	168,459	145,563	6,112,924		14,514,208
受取利息	13,819	168,459	145,563	33,570		361,411
広告収益	4,542,951					4,542,951
資料頒布収益	2,591,775					2,591,775
雑収益	938,717			6,079,354		7,018,071
⑦ 他会計からの繰入額	6,079,354	17,657,230	3,000,000	8,079,354	△34,815,938	0
一般会計からの繰入額	0	17,657,230	3,000,000	8,079,354	△28,736,584	0
国際会議及び共催会議開催基金からの繰入額	6,079,354				△6,079,354	0
経常収益計	108,400,806	17,825,689	3,145,563	14,192,278	△34,815,938	108,748,398
(2) 経常費用						
① 事業費	51,721,836	5,071,561	2,300,527	1,525,084		60,619,008
会誌出版費	19,292,293					19,292,293
会誌郵送費	5,847,821					5,847,821
会誌編集費	1,597,530					1,597,530
欧文誌編集費	205,941					205,941
欧文誌業務委託費	2,940,000					2,940,000
欧文誌出版費	2,481,051					2,481,051
学術講演会開催費	14,508,310					14,508,310
講習会開催費	1,776,562					1,776,562
電子化運営委員会費	1,624,246					1,624,246
研究専門委員会費	635,396					635,396
広告制作費	532,036					532,036
表彰費	280,650			245,226		525,876
国際会議派遣費	0			1,064,288		1,064,288
雑費	0	5,071,561	2,300,527	215,570		7,587,658
② 管理費	38,425,747					38,425,747
総会費	798,718					798,718
給料手当	15,988,497					15,988,497
臨時雇賃金	3,346,569					3,346,569
退職給付費用	1,696,106					1,696,106
福利厚生費	2,248,194					2,248,194
会議費	442,046					442,046
旅費交通費	32,430					32,430
通信運搬費	849,308					849,308
消耗什器備品費	44,586					44,586
消耗品費	439,024					439,024
印刷製本費	715,320					715,320
光熱水料費	318,413					318,413

賃借料	6,919,986					6,919,986
保険料	6,000					6,000
諸謝金	1,254,280					1,254,280
租税公課	817,900					817,900
会費収納費	1,650,552					1,650,552
雑費	857,818					857,818
③ その他経常費用	1,203,815					1,203,815
雑損失	1,203,815					1,203,815
④ 他会計への繰出額	28,736,584					28,736,584
一般会計への繰出額	0				6,079,354	△6,079,354
刊行物の発行基金への繰出額	17,657,230				6,079,354	△17,657,230
学術集会開催基金への繰出額	3,000,000					△3,000,000
国際会議及び共催会議開催基金への繰出額	8,079,354					△8,079,354
経常費用計	120,087,982	5,071,561	2,300,527	7,604,438	△34,815,938	100,248,570
評価損益等調整前当期経常増減額	△11,687,176	12,754,128	845,036	6,587,840		8,499,828
評価損益等計	0	0	0	0		0
当期経常増減額	△11,687,176	12,754,128	845,036	6,587,840		8,499,828
2. 経常外増減の部						
(1) 経常外収益						
経常外収益計	0	0	0	0		0
(2) 経常外費用						
経常外費用計	0	0	0	0		0
当期経常外増減額	0	0	0	0		0
当期一般正味財産増減額	△11,687,176	12,754,128	845,036	6,587,840		8,499,828
一般正味財産期首残高	52,629,128	68,305,450	65,757,642	24,881,134		211,573,354
一般正味財産期末残高	40,941,952	81,059,578	66,602,678	31,468,974		220,073,182
II 指定正味財産増減の部						
当期指定正味財産増減額	0	0	0	0		0
指定正味財産期首残高	0	0	0	0		0
指定正味財産期末残高	0	0	0	0		0
III 正味財産期末残高	40,941,952	81,059,578	66,602,678	31,468,974		220,073,182



お 知 ら せ

収支計算書総括表

平成 22 年 1 月 1 日から平成 22 年 12 月 31 日まで

(単位：円)

科 目	一般会計	刊行物 発行基金	学術集会 開催基金	国際会議及共催 会議開催基金	内部取引 消去	合計
I 事業活動収支の部						
1. 事業活動収入						
(1) 基本財産運用収入	42,000					42,000
基本財産利息収入	42,000					42,000
(2) 特定資産利息収入	2,375					2,375
特定資産利息収入	2,375					2,375
(3) 入金金収入	540,000					540,000
正会員入金金収入	110,000					110,000
学生会員入金金収入	430,000					430,000
(4) 会費収入	43,480,000					43,480,000
正会員会費収入	30,620,000					30,620,000
学生会員会費収入	5,660,000					5,660,000
賛助会員会費収入	7,200,000					7,200,000
(5) 事業収入	50,169,815					50,169,815
会誌掲載事業収入	21,823,725					21,823,725
欧文誌事業収入	1,240,525					1,240,525
学術講演会事業収入	23,409,565					23,409,565
講習会事業収入	3,696,000					3,696,000
(6) 雑収入	8,087,262	168,459	145,563	6,112,924		14,514,208
受取利息収入	13,819	168,459	145,563	33,570		361,411
広告料収入	4,542,951					4,542,951
資料頒布収入	2,591,775					2,591,775
雑収入	938,717			6,079,354		7,018,071
(7) 他会計からの繰入金収入	6,079,354	17,657,230	3,000,000	8,079,354	△34,815,938	0
の繰入金収入		17,657,230	3,000,000	8,079,354	△28,736,584	0
国際会議及共催 会議開催基金 の繰入金収入		6,079,354			△6,079,354	0
事業活動収入計	108,400,806	17,825,689	3,145,563	14,192,278	△34,815,938	108,748,398
2. 事業活動支出						
(1) 事業費支出	51,721,836	5,071,561	2,300,527	1,525,084		60,619,008
会誌出版費支出	19,292,293					19,292,293
会誌郵送費支出	5,847,821					5,847,821
会誌編集費支出	1,597,530					1,597,530
欧文誌編集費支出	205,941					205,941
欧文誌業務委託費支出	2,940,000					2,940,000
欧文誌出版費支出	2,481,051					2,481,051
学術講演会開催費支出	14,508,310					14,508,310
講習会開催費支出	1,776,562					1,776,562
電子化運営委員会費支出	1,624,246					1,624,246
研究専門委員会費支出	635,396					635,396
広告制作費支出	532,036					532,036
表彰費支出	280,650			245,226		525,876
国際会議派遣費支出	0			1,064,288		1,064,288
雑支出	0	5,071,561	2,300,527	215,570		7,587,658
(2) 管理費支出	36,729,641					36,729,641
総会費支出	798,718					798,718
給料手当支出	15,988,497					15,988,497
臨時雇賃金支出	3,346,569					3,346,569
福利厚生費支出	2,248,194					2,248,194
会議費支出	442,046					442,046
旅費交通費支出	32,430					32,430
通信運搬費支出	849,308					849,308
消耗什器備品費支出	44,586					44,586
消耗品費支出	439,024					439,024
印刷製本費支出	715,320					715,320
光熱水料費支出	318,413					318,413
賃借料支出	6,919,986					6,919,986
保険料支出	6,000					6,000

諸謝金支出	1,254,280					1,254,280
租税公課支出	817,900					817,900
会費収納費支出	1,650,552					1,650,552
雑支出	857,818					857,818
(3) その他事業活動支出	1,203,815					1,203,815
雑損失支出	1,203,815					1,203,815
(4) 他会計への繰入金支出	28,736,584			6,079,354	△34,815,938	0
一般会計への繰入金支出				6,079,354	△6,079,354	0
刊行物発行基金 への繰入金支出	17,657,230				△17,657,230	0
学術集会開催基金 への繰入金支出	3,000,000				△3,000,000	0
国際会議及共催 会議開催基金 への繰入金支出	8,079,354				△8,079,354	0
事業活動支出計	118,391,876	5,071,561	2,300,527	7,604,438	△34,815,938	98,552,464
事業活動収支差額	△9,991,070	12,754,128	845,036	6,587,840	0	10,195,934
II 投資活動収支の部						
1. 投資活動支出						
(1) 特定資産取得支出	1,696,106					1,696,106
退職給付引当 資産取得支出	1,696,106					1,696,106
(2) 基金への繰入支出		13,096,898	845,036	3,599,485		17,541,419
刊行物発行基金繰入支出		13,096,898				13,096,898
学術集会開催 基金繰入支出 国際会議及 共催会議開催 基金繰入支出			845,036			845,036
				3,599,485		3,599,485
投資活動支出計	1,696,106	13,096,898	845,036	3,599,485		19,237,525
投資活動収支差額	△1,696,106	△13,096,898	△845,036	△3,599,485		△19,237,525
III 財務活動収支の部						
財務活動収支差額	0	0	0	0		0
IV 予備費支出						
予備費支出						
当期収支差額	△11,687,176	△342,770	0	2,988,355	0	△9,041,591
前期繰越収支差額	28,913,028	0	0	0	0	28,913,028
次期繰越収支差額	17,225,852	△342,770	0	2,988,355	0	19,871,437

お 知 ら せ

財 産 目 録

平成 22 年 12 月 31 日現在

(単位：円)

科 目		金 額	
I 資産の部			
1 流動資産			
現金預金			
現金	手許有高	392,664	
普通預金	三菱東京 UFJ 銀行本店	7,637,565	
〃	みずほ銀行本郷支店	7,110,176	
〃	みずほ銀行本郷支店	2,520,426	
〃	りそな銀行本郷支店	4,719,150	
振替口座	ゆうちょ銀行	7,973,789	
通常貯金	ゆうちょ銀行	1,002,410	
未取会費	平成 22 年度会費 481 名・3 口分	3,442,000	
未取金	学会誌投稿料・広告料他	5,398,350	
前払金	平成 23 年 1 月分事務所家賃他	997,595	
仮払金	研究専門委員会費	1,889,647	
〃	IROS2009・2011 分担金	2,988,355	
流動資産合計			46,072,127
2 固定資産			
(1) 基本財産			
定期預金	基本財産 (三菱東京 UFJ 銀行本店)	21,000,000	
基本財産合計			21,000,000
(2) 特定資産			
退職給付引当資産	普通預金 三菱東京 UFJ 銀行春日町支店	8,299,794	
刊行物発行基金	普通預金 三井住友銀行小石川支店	26,237,348	
〃	定期預金 三井住友銀行小石川支店	55,165,000	
学会集会開催基金	普通預金 三菱 UFJ 信託銀行本店	6,602,678	
〃	定期預金 三菱 UFJ 信託銀行本店	60,000,000	
国際会議および	普通預金 みずほ銀行本郷支店	10,450,619	
共催会議開催基金	定期預金 みずほ銀行本郷支店	18,030,000	
特定資産合計			184,785,439
(3) その他固定資産			
電話加入権	2 本	153,100	
敷金	賃貸借契約敷金	63,000	
保証金	賃貸借契約保証金	2,500,000	
その他固定資産合計			2,716,100
固定資産合計			208,501,539
資産合計			254,573,666
II 負債の部			
1 流動負債			
未払金	会誌事業費他	2,537,303	
〃	理事交通費	342,770	
前受会費	会費前受分	22,532,000	
預り金	源泉所得税	226,485	
〃	住民税	46,700	
〃	社会保険料	450,432	
仮受金	会費誤入金分	65,000	
流動負債合計			26,200,690
2 固定負債			
退職給付引当金	退職給付分	8,299,794	
固定負債合計			8,299,794
負債合計			34,500,484
正味財産			220,073,182



監 査 報 告 書

一般社団法人 日本ロボット学会
会 長 榊 原 伸 介 殿

私共監事2名は、この総会資料に記載されている平成22年度の事業報告書ならびに同年度の一般会計、刊行物発行基金、学術集会開催基金、国際会議および共催会議開催基金に関する貸借対照表、正味財産増減計算書、収支計算書及び財産目録などにつき監査を実施しました。

監査の結果、いずれも特例民法法人（公益法人）の会計基準に準拠しつつ、前年度と同一の会計方針を適用しており、また定款の定めにも準拠しているものと認めます。

以 上

平成23年3月25日
一般社団法人日本ロボット学会

監 事 内 山 勝 ⑩
監 事 佐 藤 知 正 ⑩

【第3号議案】

平成23年度 事業計画案

(自平成23年1月1日 至平成23年12月31日)

I 庶 務

1. 第1回定時総会

会 期：平成23年3月29日(火)

会 場：本郷瀬川ビル

2. 委員会活動

下記の委員会を開催する。

- | | |
|---------------------------------|-------------|
| (1) 会誌編集委員会 | (委員長：佐野明人) |
| (2) 欧文誌委員会 | (委員長：細田 耕) |
| (3) 事業計画委員会 | (委員長：梅田和昇) |
| (4) 国際委員会 | (委員長：横小路泰義) |
| (5) 研究協議会 | (委員長：浅間 一) |
| (6) 出版事業委員会 | (委員長：梅田和昇) |
| (7) 電子化運営委員会 | (委員長：小平紀生) |
| (8) アドバイザリーボード | (委員長：川村貞夫) |
| (9) 将来ビジョン策定委員会 | (委員長：川村貞夫) |
| (10) 事務局体制検討委員会 | (委員長：小平紀生) |
| (11) 第29回学術講演会実行委員会 | (委員長：水川 真) |
| (12) 表彰委員会 | (委員長：浅間 一) |
| (13) 第25回論文賞選考小委員会 | (委員長：小平紀生) |
| (14) 第26回研究奨励賞選考小委員会 | (委員長：川村貞夫) |
| (15) 第27回研究奨励賞選考小委員会 | (委員長：小平紀生) |
| (16) 第16回実用化技術賞選考小委員会 | (委員長：浅間 一) |
| (17) 第4回功労賞選考小委員会 | (委員長：小平紀生) |
| (18) 第3回ロボット活用社会貢献賞選考小委員会 | (委員長：浅間 一) |
| (19) 第1回ロボティクスシンポジウム研究奨励賞選考小委員会 | (委員長：小平紀生) |
| (20) 外部表彰選考小委員会 | (委員長：浅間 一) |
| (21) 会員5000名拡大計画委員会 | (委員長：小平紀生) |
| (22) 著作権管理委員会 | (委員長：浅間 一) |
| (23) 学術講演会管理推進委員会 | (委員長：浅間 一) |

3. 役員を選出

平成23年度の理事・監事を選出する。

4. フェロー、名誉会員の選任

フェロー、名誉会員の推薦を行い選任する。

5. 学会の基盤強化

会員の拡大、論文発表の活性化をめざし、広報活動、産業貢献活動の強化、学会誌の充実を通して、学会の知名度向上をはかる。また、非専門家が入会しやすいしくみの構築や認知活動、高齢者層会員、学生会員が会員継続したくなる価値の創出若年層への啓発活動を継続実施する。

6. 電子化運営委員会

- 学会DBをもとに、会員限定サービスとして、会員の個人情報データベース編集・検索機能を設け、さらに会員名簿の電子化を実施する。
- 学会ホームページを通じた会員サービス拡大を目指し、コンテンツの拡充をはかる。

7. 事務局

中長期的な視点に立って事務局体制について検討・整備する。

II 事 業 (定款第4条1号)

1. 学術講演会・シンポジウム等

- 第29回学術講演会
期 日：2011年9月7日(水)～9日(金)
会 場：芝浦工業大学
実行委員長：水川 真(芝浦工業大学)
プログラム委員長：長谷川泰久(筑波大学)

2. ロボット工学セミナー

- 第62回シンポジウム「ロボットに使える画像処理技術の最前線」
期 日：2011年5月(予定)

オーガナイザ：奥田晴久(三菱電機(株))

(2) 第63回シンポジウム「ロボットの作り方2011」

期 日：2011年6月(予定)

オーガナイザ：高山俊男(東京工業大学)、山田浩也(東京工業大学)

(3) 第64回シンポジウム「人と共生するロボットのインタラクション技術」

期 日：2011年7月(予定)関西地区にて開催予定

オーガナイザ：山口智治(日本電気(株))

(4) 第65回シンポジウム「実用ロボット—誕生秘話と今後の展望」

期 日：2011年9月(予定)学術講演会に合わせて開催予定

オーガナイザ：十倉征司((株)東芝)、日高洋士((株)富士通研究所)

(5) 第66回シンポジウム「動物に見る賢さと巧みさ～新しいロボットへの道標～」

期 日：2011年9月(予定)

オーガナイザ：鍋島厚太(CYBERDYNE(株))

(6) 第67回シンポジウム「最新シミュレーション技術とロボティクス」

期 日：2011年10月(予定)

オーガナイザ：坂本守行(川崎重工業(株))

(7) 第68回シンポジウム「ロボティクスにおける認識・物体操作のための触覚技術」

期 日：2011年11月(予定)

オーガナイザ：山野辺夏樹(産業技術総合研究所)

3. 共催・協賛等

本会に関連する国内行事の共催・協賛・後援について審査を行う。
国内共催事業(予定を含む)：

(1) 第16回ロボティクスシンポジウム

期 日：2011年3月14日(月)・15日(火)

会 場：指宿シーサイドホテル(鹿児島県)

実行委員長：余 永(鹿児島大学)

プログラム委員長：栗栖正充(東京電機大学)

(2) ロボカップジャパンオープン2011

期 日：2011年5月3日(火)～5日(木)

開 催 地：インテックス大阪

(3) 第11回レスキューロボットコンテスト

期 日：2011年6月26日(日)・8月6日(土)～8日(日)

開 催 地：神戸サンポーホール

4. 出版事業

出版事業委員会における議論を継続する。

III 学 会 誌 (定款第4条2号)

学会誌第29巻第1号より第10号を、1月、3月、4月、5月、6月、7月、9月、10月、11月、12月に刊行し、会員に配布する。各号の特集テーマは以下のものを予定している。

- | | |
|---------|-----------------------------|
| 第29巻1号 | ソーシャルロボットと人間理解 |
| 第29巻2号 | 研究者がロボットを伝えるために |
| 第29巻3号 | 人と接するロボットの研究を考える |
| 第29巻4号 | ロボット技術の国際標準(仮) |
| 第29巻5号 | 確率理論のロボティクス応用(仮) |
| 第29巻6号 | 機構の知と技(仮) |
| 第29巻7号 | 第28回日本ロボット学会学術講演会論文特集号I(仮) |
| 第29巻8号 | 第28回日本ロボット学会学術講演会論文特集号II(仮) |
| 第29巻9号 | ロボットの安全コンポーネント(仮) |
| 第29巻10号 | 人とロボット共生学(仮) |

また、平成23年度は、前年度に引き続き、魅力的な特集号の企画、一般記事の企画、広告の取得、会誌関連記事の出版化などについて取り組む。特に、第30巻において30周年記念号を発行することになっており、その企画・準備を行う。論文採択率の適正化に向けた検討は、論文カテゴリの見直しや査読方法の見直しも含めて引き続き行うと同時



時に、規則集の見直しを行う。学術講演会論文特集号に加え、一昨年度に開始した特定のテーマの論文を公募する形の論文特集号について、公募テーマの検討を行う。

広告に関しては、昨今の経済状況を考慮して広告収入目標を500万円と設定し、具体的に達成に向けた取り組みを行う。

ロボコンマガジンに連載している研究紹介を継続して行う。

一般記事に関しては、最新のキーワードをわかり易く説明する解説の掲載を開始する。また、コラム「研究者の日常or非日常」の掲載、およびロボット分野の著名な方のインタビューをまとめた形式の記事「この人に聞く」の掲載を継続して行う。

第27巻以降のバックナンバーの公開をJ-STAGEから行う。これにより、論文・解説記事等の電子化・アーカイブ化は完了する。論文に関連する動画の受付を開始する。

中長期目標として、学会誌の掲載解説記事の英文化や、和文論文のFull translationによる欧文誌への掲載、など欧文誌との連携について検討する。また、学会誌の12号化についても引き続き検討を行う。

IV 欧 文 誌 (定款第4条2号)

1. 欧文誌 (Advanced Robotics) の発行計画

下記のとおり、2011年度においてはVol. 25を年18巻発行することを計画している。

25/1-2	Dec.	Regular Issue (13 papers/pp 1-288)
25/3-4	2011 Feb.	Cutting Edge of Robotics in Japan 2011 (11 papers)
25/5	Mar.	Physical Human-Robot Interaction Through Force Interface (7 papers)
25/6-7	Apr.	Regular Issue (13 papers)
25/8	May.	Cordless Technology for Milli/Micro/Nano Robots (6 papers)
25/9-10	Jun.	Regular Issue (13 papers)
25/11	Jul.	Rehabilitation Robotics on Mobility & Manipulation
25/12-13	Aug.	Regular Issue
25/14	Sep.	Regular Issue
25/15	Oct.	Dynamical System Involving Symbol Processing
25/16-17	Nov.	Regular Issue
25/18	Dec.	Regular Issue

2. 編集体制

2010年度に引き続き菅野重樹編集長の下、15名の欧文誌委員会メンバーを中心に、国際編集委員、アドバイザー委員会のメンバーの協力を得ながら、欧文誌Advanced Roboticsの国際的認知度向上、さらに日本ロボット学会と日本のロボット分野全体の国際的地位向上に貢献していく。

3. 欧文誌の内容向上と購読数増に向けて

2011年度から、年間18号への増加によって、一般論文の査読・出版サイクルに大幅な改善が図られると考えられるので、今後は積極的かつ戦略的な特集号企画を行い、国際的な認知度のさらなる向上を図るとともに、Citation Indexの評価(インパクトファクタ)の向上を目指していきたい。さらに、国際貢献の意味も含め、国内外からの投稿数をさらに増大させていくための施策として、投稿料無料を堅持する。

4. 国際化に向けての活動

2011年も主要な国際会議(IROS2011)にあわせて国際編集委員会を開催し、海外委員による特集号企画などを通して、国際的認知度を高める努力を行っていく。また、国際貢献のために、ロボット学会の外国人会員の増加、日本の優れた研究の世界への発信などを引き続き積極的に進めていく。また、国際委員会の活動に協力し、アジアロボット学会連合(ARSU: Asian Robotics Society Union)の参加学会との協力体制強化、パンフレットの国際会議場などでの配布、ウェブの英語コンテンツ充実、等を実施する。

V 企 画

1. 調査・研究専門委員会活動(定款第4条3号)

以下の研究専門委員会による委員会調査活動を行う。

・ネットワークを利用したロボットサービスとサービスロボット研

究専門委員会 (委員長:成田雅彦, 2010.3発足, I種)

・ロボット市場創造課題研究専門委員会 (委員長:川村貞夫, 2009.10発足, I種)

・生活機能構成学に関する研究専門委員会 (委員長:西田佳史, 2009.10発足, I種)

・RT機能安全研究専門委員会 (委員長:山田陽滋, 2009.4発足, I種)

・身体性認知科学と実世界応用に関する若手研究会 (委員長:尾形邦裕, 2009.4発足, I種)

・関西ロボット系若手研究者ネットワーク (委員長:栗田雄一, 2009.4発足, I種)

・ヒューロビント研究専門委員会 (委員長:松下光次郎, 2009.4発足, I種)

・ロボット教育研究専門委員会 (委員長:琴坂信哉, 2008.8発足, 2010.8継続, II種)

・ヒューマンセントリックロボティクス研究専門委員会 (委員長:山本元司, 2008.4発足, 2010.4継続, I種)

・北海道ロボット技術研究専門委員会 (委員長:小林幸徳, 2008.4発足, 2010.4継続, I種)

・カー・ロボティクス研究専門委員会 (委員長:永井正夫, 2008.4発足, 2010.4継続, I種)

・ロボティック・サイエンス研究専門委員会 (委員長:國吉康夫, 2008.4発足, 2010.4継続, I種)

・手の巧みさ研究専門委員会 (委員長:星野 聖, 2007.1発足, 2011.1継続, II種)

・ロボティクスにおける空間の知能化及び構造化に関する研究専門委員会 (委員長:新妻実保子, 2007.1発足, 2011.1継続, II種) ただし、ロボット市場創造課題研究専門委員会、身体性認知科学と実世界応用に関する若手研究会については、当初の目的を達成した等の理由により、2011年3月末日をもって終了とする。

2. 規約等の制定・整備

学会運営の効率化・適正化、学会員の利便性向上に必要な規約等の制定・整備を適宜実施していく。

3. 表彰(定款第4条4号)

第29回学術講演会において論文賞、実用化技術賞、研究奨励賞、功労賞およびロボット活用社会貢献賞の授賞を行う。また、本年度以降も財団法人ファナックFAロボット財団の論文賞への候補論文の推薦、財団法人東レ科学振興会の東レ科学技術賞および東レ科学技術研究助成の候補者推薦を行う。

VI 国 際 (定款第4条5号)

平成23年度は、平成22年度の活動を継続し、着実にアジア全体のロボット学会との関係を積み上げていく方針である。

1. 国際委員会による国際化戦略活動の具体化

国際委員会が中心となって、(1)学会から発信する情報の質と量の充実、(2)広報活動、(3)研究協力活動、(4)海外とのネットワークの構築に向けた取り組み等に関する学会としての具体的な取り組み及びミッションステートメントを検討していく。

2. 第29回学術講演会における国際セッション

第29回学術講演会においても、国際セッションを実施する。論文投稿方法、セッション構成の方法を改善できないか検討する。新しいオーガナイズ土セッションの企画を検討する。

3. 国際交流活動

(1) 第5回アジアロボットサミット(5th Asian Robotics Society Summit Meeting (ARSSM))の開催日時、場所は、IROS2011時にサンフランシスコで開催する。

(2) アジアロボット学会連合(ARSU: Asian Robotics Society Union)の活動

1) ARSUのウェブサイト<http://www.asian-robotics.org/>の拡充を行う。

・MOUの承認後、掲載。

・各国事務局の掲載。

・解説記事や各国の代表的な研究成果を掲載するページを設け、研究成果の共有を図る。

- 2) アジアロボットサミットの合意事項を推進する。
 - ・ Young Researchers Network を設ける.
 - ・ ARSU 主催の国際会議の開催の検討.
 - ・ 教科書等の翻訳を含む教育の推進協力.
- (3) 韓国ロボット学会 (KROS) との MOU の見直し
 - ・ MOU に記載された KROS 会員の AR 購読条件が, AR の全員購読無料化に伴い不可能となったことに対応したため, MOU の見直しが必要である.
4. 国際会議

ROMAN, IROS を利用した日本ロボット学会のプレゼンス向上の方法を検討する. また, 若手研究者支援, ポスター, パワーポイント等を利用した積極的広報活動についても検討を行う.
5. 情報発信, その他
 - (1) 英文ホームページの更新, 改善

国際化に有効と考えられるコンテンツの検討を行い, ホームページの改善に取り組む.
 - (2) 英文ポスター等の検討

国際会議会場における RSJ の効果的な宣伝媒体について検討する.
 - (3) 国際関係の 30 周年事業の検討

国際委員会として, ロボット学会 30 周年事業について検討する.
6. 国際会議共催/協賛

本学会に協賛, 後援の依頼のあった国際会議, 講演会等については, 会員に有益と判断されるものについては積極的に協賛, 後援を行い, RSJ の広報活動の場としても活用する. 共催に関しては, 運営主体の信頼性, また予算案の妥当性を検討して決定する. 現在の共催予定は下記の通りである.

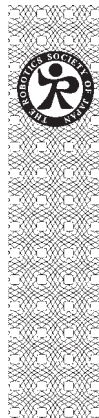
 - ・ 第 16 回人工生命とロボットに関する国際シンポジウム (AROB 16th '11)

期日: 2011 年 1 月 27 日~1 月 29 日, 会場: 大分, 日本
 - ・ 2011 Robotics: Science & Systems (RSS2011)

期日: 2011 年 6 月 27 日~6 月 30 日, 会場: Los Angeles, USA
 - ・ 20th IEEE International Symposium in Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN 2011)

期日: 2011 年 7 月 31 日~8 月 3 日, 会場: Atlanta, USA
 - ・ 2011 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2011)

期日: 2011 年 9 月 25 日~9 月 30 日, 会場: San Francisco, USA



【第4号議案】

平成23年度予算計画法

I 一般会計

平成23年度収支予算書

平成23年1月1日から平成23年12月31日まで

(単位：円)

科 目	予算額
I 事業活動収支の部	
1. 事業活動収入	
(1) 基本財産運用収入	85,000
基本財産利息収入	85,000
(2) 特定資産運用収入	0
特定資産利息収入	0
(3) 入会金収入	550,000
正会員入会金収入	150,000
学生会員入会金収入	400,000
(4) 会費収入	41,960,000
正会員会費収入	30,000,000
学生会員会費収入	5,000,000
賛助会員会費収入	6,960,000
(5) 事業収入	39,890,000
会誌掲載事業収入	16,000,000
欧文誌事業収入	1,580,000
学術講演会事業収入	19,700,000
講習会事業収入	2,610,000
(6) 雑収入	8,430,000
受取利息収入	30,000
広告料収入	5,000,000
資料頒布収入	2,400,000
雑収入	1,000,000
(7) 他会計からの繰入金収入	4,250,000
刊行物発行基金からの繰入金収入	4,250,000
事業活動収入計	95,165,000
2. 事業活動支出	
(1) 事業費支出	55,468,740
会誌出版費支出	20,000,000
会誌郵送費支出	5,300,000
会誌編集費支出	1,552,000
欧文誌編集費支出	175,500
欧文誌業務委託費支出	3,060,000
欧文誌出版費支出	2,880,000
学術講演会開催費支出	14,887,000
講習会開催費支出	1,716,000
電子化運営委員会費支出	1,398,240
研究専門委員会費支出	3,500,000
調査専門委員会費支出	100,000
広告制作費支出	500,000
表彰費支出	400,000
(2) 管理費支出	40,386,000
総会費支出	800,000
給料手当支出	16,750,000
臨時雇賃金支出	3,500,000
退職給付支出	2,500,000
福利厚生費支出	2,500,000
会議費支出	400,000
旅費交通費支出	100,000
通信運搬費支出	800,000
消耗什器備品費支出	100,000
消耗品費支出	400,000
印刷製本費支出	1,000,000
光熱水料費支出	330,000

賃借料支出	7,000,000
保険料支出	6,000
支払手数料支出	260,000
諸会費支出	260,000
諸謝金支出	1,300,000
租税公課支出	1,000,000
会費収納費支出	1,000,000
雑支出	380,000
(3) その他事業活動支出	1,000,000
雑損失支出	1,000,000
事業活動支出計	96,854,740
事業活動収支差額	△1,689,740
II 投資活動収支の部	
1. 投資活動収入	
(1) 特定資産取崩収入	2,500,000
退職給付引当資産取得収入	2,500,000
投資活動収入計	2,500,000
2. 投資活動支出	
(1) 特定資産取得支出	800,000
退職給付引当資産取得支出	800,000
投資活動支出計	800,000
投資活動収支差額	1,700,000
III 財務活動収支の部	
財務活動収支差額	0
IV 予備費支出	
予備費支出	0
当期収支差額	10,260
前期繰越収支差額	17,225,852
次期繰越収支差額	17,236,112

(注) 1. 借入金限度額0円
2. 債務負担金0円

II 刊行物発行基金

平成 23 年度収支予算書

平成 23 年 1 月 1 日から平成 23 年 12 月 31 日まで

(単位：円)

科 目	予算額
I 事業活動収支の部	
1. 事業活動収入	
(1) 事業収入	0
(2) 雑収入	50,000
受取利息収入	50,000
雑収入	0
事業活動収入計	50,000
2. 事業活動支出	
(1) 事業費支出	700,000
雑支出	700,000
(2) 雑損失支出	0
(3) 他会計への繰入金支出	4,250,000
一般会計への繰入金支出	4,250,000
事業活動支出計	4,950,000
事業活動収支差額	△ 4,900,000
II 投資活動収支の部	
1. 投資活動収入	
刊行物発行基金取崩収入	5,242,770
投資活動収入計	5,242,770
2. 投資活動支出	
刊行物発行基金へ繰入支出	0
投資活動支出計	0
投資活動収支差額	5,242,770
III 財務活動収支の部	
財務活動収支差額	0
当期収支差額	342,770
前期繰越収支差額	△ 342,770
次期繰越収支差額	0

III 学術集会開催基金

平成 23 年度収支予算書

平成 23 年 1 月 1 日から平成 23 年 12 月 31 日まで

(単位：円)

科 目	予算額
I 事業活動収支の部	
1. 事業活動収入	
(1) 事業収入	0
(2) 雑収入	50,000
受取利息収入	50,000
雑収入	0
事業活動収入計	50,000
2. 事業活動支出	
(1) 事業費支出	3,433,000
表彰費支出	400,000
委託費支出	2,413,000
雑支出	620,000
(2) 雑損失支出	0
事業活動支出計	3,433,000
事業活動収支差額	△ 3,383,000
II 投資活動収支の部	
1. 投資活動収入	
学術集会開催基金取崩収入	3,383,000
投資活動収入計	3,383,000
2. 投資活動支出	
学術集会開催基金へ繰入支出	0
投資活動支出計	0
投資活動収支差額	3,383,000
III 財務活動収支の部	
財務活動収支差額	0
当期収支差額	0
前期繰越収支差額	0
次期繰越収支差額	0



IV 国際会議および共催会議開催基金

平成 23 年度収支予算書

平成 23 年 1 月 1 日から平成 23 年 12 月 31 日まで

平成 23 年度収支予算書総括表

平成 23 年 1 月 1 日から平成 23 年 12 月 31 日まで

(単位：円)

科 目	予算額
I 事業活動収支の部	
1. 事業活動収入	
(1) 事業収入	0
(2) 雑収入	1,020,000
受取利息収入	20,000
雑収入	1,000,000
事業活動収入計	1,020,000
2. 事業活動支出	
(1) 事業費支出	1,230,000
表彰費支出	0
国際会議派遣費支出	1,080,000
雑支出	150,000
(2) 雑損失支出	0
事業活動支出計	1,230,000
事業活動収支差額	△ 210,000
II 投資活動収支の部	
1. 投資活動収入	
国際会議及び共催会議開催基金取崩収入	210,000
投資活動収入計	210,000
投資活動収支差額	210,000
III 財務活動収支の部	
財務活動収支差額	0
当期収支差額	0
前期繰越収支差額	2,988,355
次期繰越収支差額	2,988,355

科 目	一般会計	刊行物 発行基金	学術集会 開催基金	国際会議及び共 催会議開催基金	内部取引 消去	合 計
I 事業活動収支の部						
1. 事業活動収入						
(1) 基本財産運用収入	85,000					85,000
基本財産利息収入	85,000					85,000
(2) 特定資産利息収入	0					0
特定資産利息収入	0					0
(3) 入金収入	550,000					550,000
正会員入金収入	150,000					150,000
学生会員入金収入	400,000					400,000
(4) 会費収入	41,960,000					41,960,000
正会員会費収入	30,000,000					30,000,000
学生会員会費収入	5,000,000					5,000,000
賛助会員会費収入	6,960,000					6,960,000
(5) 事業収入	39,890,000					39,890,000
会誌掲載事業収入	16,000,000					16,000,000
欧文誌事業収入	1,580,000					1,580,000
学術講演会事業収入	19,700,000					19,700,000
講習会事業収入	2,610,000					2,610,000
(6) 雑収入	8,430,000	50,000	50,000	1,020,000		9,550,000
受取利息収入	30,000	50,000	50,000	20,000		150,000
広告料収入	5,000,000					5,000,000
資料頒布収入	2,400,000					2,400,000
雑収入	1,000,000			1,000,000		2,000,000
(7) 他会計からの繰入金収入	4,250,000				△ 4,250,000	0
刊行物発行基金からの繰入金収入	4,250,000				△ 4,250,000	0
事業活動収入計	95,165,000	50,000	50,000	1,020,000	△ 4,250,000	92,035,000
2. 事業活動支出						
(1) 事業費支出	55,468,740	700,000	3,433,000	1,230,000		60,831,740
会誌出版費支出	20,000,000					20,000,000
会誌郵送費支出	5,300,000					5,300,000
会誌編集費支出	1,552,000					1,552,000
欧文誌編集費支出	175,500					175,500
欧文誌業務委託費支出	3,060,000					3,060,000
欧文誌出版費支出	2,880,000					2,880,000
学術講演会開催費支出	14,887,000					14,887,000
講習会開催費支出	1,716,000					1,716,000
電子化運営委員会費支出	1,398,240					1,398,240
研究専門委員会費支出	3,500,000					3,500,000
調査専門委員会費支出	100,000					100,000
広告制作費支出	500,000					500,000
表彰費支出	400,000		400,000			800,000
国際会議派遣費支出	0			1,080,000		1,080,000
委託費支出	0		2,413,000			2,413,000
雑支出	0	700,000	620,000	150,000		1,470,000
(2) 管理費支出	40,386,000					40,386,000
総会費支出	800,000					800,000
給料手当支出	16,750,000					16,750,000
臨時雇賃金支出	3,500,000					3,500,000
退職給付支出	2,500,000					2,500,000
福利厚生費支出	2,500,000					2,500,000
会議費支出	400,000					400,000
旅費交通費支出	100,000					100,000
通信運搬費支出	800,000					800,000
消耗什器備品費支出	100,000					100,000
消耗品費支出	400,000					400,000
印刷製本費支出	1,000,000					1,000,000
光熱水料費支出	330,000					330,000



賃借料支出	7,000,000				7,000,000
保険料支出	6,000				6,000
支払手数料支出	260,000				260,000
諸会費支出	260,000				260,000
諸謝金支出	1,300,000				1,300,000
租税公課支出	1,000,000				1,000,000
会費収納費支出	1,000,000				1,000,000
雑支出	380,000				380,000
(3)その他事業活動支出	1,000,000				1,000,000
雑損失支出	1,000,000				1,000,000
(4)他会計への繰入金支出	0	4,250,000		△4,250,000	0
一般会計への繰入金支出	0	4,250,000		△4,250,000	0
事業活動支出計	96,854,740	4,950,000	3,433,000	1,230,000	△4,250,000
事業活動収支差額	△1,689,740	△4,900,000	△3,383,000	△210,000	0
II 投資活動収支の部					
1. 投資活動収入					
(1)特定資産取崩収入	2,500,000	5,242,770	3,383,000	210,000	11,335,770
退職給付引当資産取崩収入	2,500,000				2,500,000
刊行物発行基金取崩収入		5,242,770			5,242,770
学術基金取崩収入			3,383,000		3,383,000
国際会議及び共催会議開催基金取崩収入				210,000	210,000
投資活動収入計	2,500,000	5,242,770	3,383,000	210,000	11,335,770
2. 投資活動支出					
(1)特定資産取得支出	800,000				800,000
退職給付引当資産取得支出	800,000				800,000
投資活動支出計	800,000	0	0	0	800,000
投資活動収支差額	1,700,000	5,242,770	3,383,000	210,000	10,535,770
III 財務活動収支の部					
財務活動収支差額	0	0	0	0	0
IV 予備費支出					
予備費支出					
当期収支差額	10,260	342,770	0	0	353,030
前期繰越収支差額	17,225,852	△342,770	0	2,988,355	19,871,437
次期繰越収支差額	17,236,112	0	0	2,988,355	20,224,467

【第5号議案】

平成23年1月～2月 事業報告
 (自平成23年1月1日 至平成23年2月28日)

I 庶 務

1. 会員状況

	平成23年 2月28日現在	平成22年 12月31日現在	増 減
名誉会員	8名	8名	0名
正 会 員	2,984名	2,977名	7名増
学生会員	1,167名	1,173名	6名減
賛助会員	60団体(85口)	59団体(84口)	1団体増(1口増)

2. シンポジウム、講習会等の主催、共催、協賛、後援(定款第4条1号、5号)

- (1) シンポジウム、国際会議、講習会、コンテスト等1件を共催した。
- (2) シンポジウム、国際会議、講演会、講習会、展示会、研究会等6件を協賛した。
- (3) シンポジウム、国際会議、講習会、コンテスト、展示会等1件を後援・協力した。

3. 新公益法人制度対応委員会

平成23年2月17日(木)に一般社団法人への移行認定証を受領し、3月1日(火)に登記の変更を完了した。

II 事 業 (定款第4条1号)

1. 学術講演会・シンポジウム等

- (1) 第29回学術講演会
学術講演会開催に向けた準備、議論を行った。

2. ロボット工学セミナー

2011年に開催予定のセミナーの準備または内容についての議論を行った。

3. 共催・協賛等

本会に関連する国内行事の共催・協賛・後援について審査を行った。

4. 出版事業

出版事業委員会における議論を継続して行った。

III 学 会 誌 (定款第4条2号)

学会誌第29巻1号を発行し、会員に配布した。

第29巻1号 ソーシャルロボットと人間理解

一般記事、コラム「研究者の日常 or 非日常」、学会の報告記事、書評などの掲載に関して、も引き続き行った。また、ロボット分野の著名な方のインタビュー記事「この人に聞く」の掲載を行った。さらに、論文・解説記事等をJSTの提供するJ-STAGEから公開するために準備を進めた。

IV 欧 文 誌 (定款第4条2号)

1. 欧文誌 (Advanced Robotics) 編集・発行

Vol. 25を2月まで発行した。各号の詳細は以下の通りである。
 25/1-2 Dec. Regular Issue (13 papers/pp. 1-288)
 25/3-4 2011 Feb. Cutting Edge of Robotics in Japan 2011
 (11 papers)

2. 論文の投稿、査読の状況、企画／編集／発行作業、国際学術誌としての認知度と評価の向上、和文誌と欧文誌のあり方について、鋭意議論を行いながら順調に推移している。

V 企 画

1. 研究調査活動 (定款第4条3号)

継続の調査研究委員会、研究専門委員会

前年度から継続して、以下の調査研究委員会、研究専門委員会活動を実施。

- ・ネットワークを利用したロボットサービスとサービスロボット研究専門委員会 (委員長：成田雅彦, 2010.3 発足, I種)
- ・ロボット市場創造課題研究専門委員会 (委員長：川村貞夫, 2009.10 発足, I種)
- ・生活機能構成学に関する研究専門委員会 (委員長：西田佳史, 2009.10 発足, I種)
- ・RT 機能安全研究専門委員会 (委員長：山田陽滋, 2009.4 発足, I種)

- ・身体性認知科学と実世界応用に関する若手研究会 (委員長：尾形邦裕, 2009.4 発足, I種)
- ・関西ロボット系若手研究者ネットワーク (委員長：栗田雄一, 2009.4 発足, I種)
- ・ヒューロビント研究専門委員会 (委員長：松下光次郎, 2009.4 発足, I種)
- ・ロボット教育研究専門委員会 (委員長：琴坂信哉, 2008.8 発足, 2010.8 継続, II種)
- ・ヒューマンセントリックロボティクス研究専門委員会 (委員長：山本元司, 2008.4 発足, 2010.4 継続, I種)
- ・北海道ロボット技術研究専門委員会 (委員長：小林幸徳, 2008.4 発足, 2010.4 継続, I種)
- ・カー・ロボティクス研究専門委員会 (委員長：永井正夫, 2008.4 発足, 2010.4 継続, I種)
- ・ロボティック・サイエンス研究専門委員会 (委員長：國吉康夫, 2008.4 発足, 2010.4 継続, I種)
- ・手の巧みさ研究専門委員会 (委員長：星野 聖, 2007.1 発足, 2011.1 継続, II種)
- ・ロボティクスにおける空間の知能化及び構造化に関する研究専門委員会 (委員長：新妻実保子, 2007.1 発足, 2011.1 継続, II種)

2. 規約等の制定・整備

- ・表彰規程の改定
ロボティクスシンポジウム研究奨励賞の選考手順を決定した。研究奨励賞の選考方法を検討した。

VI 国 際 (定款第4条5号)

1. 国際委員会による国際化戦略活動の具体化

国際委員会を中心となって、(1) 学会から発信する情報の質と量の充実、(2) 広報活動、(3) 研究協力活動、(4) 海外とのネットワークの構築に向けた取り組み等に関する学会としての具体的な取り組みをさらに検討し、平成23年度に引き続き検討していくこととした。

2. 第29回学術講演会における国際セッション

第29回以降の学術講演会においても、国際セッションのあり方について検討し、論文投稿方法、セッション構成の方法を合理的な手段で行えないか検討し、平成23年度に引き続き検討していくこととした。

【第6号議案】

平成23年1月～2月 決算報告

正味財産増減計算書

平成23年1月1日から平成23年2月28日まで

(単位：円)

I 一般会計

貸借対照表
平成23年2月28日現在

(単位：円)

科 目	金 額
I 資産の部	
1. 流動資産	
現金預金	32,941,961
現 金	432,069
普通預金	21,494,068
振替口座	10,013,414
通常貯金	1,002,410
未収会費	2,948,000
未 収 金	2,411,715
前 払 金	483,923
仮 払 金	1,889,647
流動資産合計	40,675,246
2. 固定資産	
(1) 基本財産	
定期預金	21,000,000
基本財産合計	21,000,000
(2) 特定資産	
退職給付引当資産	8,300,554
特定資産合計	8,300,554
(3) その他固定資産	
電話加入権	153,100
敷 金	63,000
保 証 金	2,500,000
その他固定資産合計	2,716,100
固定資産合計	32,016,654
資産合計	72,691,900
II 負債の部	
1. 流動負債	
未 払 金	884,241
前受会費	24,000
預り金	291,127
仮 受 金	56,000
流動負債合計	1,255,368
2. 固定負債	
退職給付引当金	8,300,554
固定負債合計	8,300,554
負債合計	9,555,922
III 正味財産の部	
一般正味財産	63,135,978
(うち基本財産への充当額)	(21,000,000)
(うち特定資産への充当額)	(0)
正味財産合計	63,135,978
負債及び正味財産合計	72,691,900

科 目	金 額
I 一般正味財産増減の部	
1. 経常増減の部	
(1) 経常収益	
①基本財産運用益	0
基本財産受取利息	0
②特定資産運用益	760
特定資産受取利息	760
③受取入金	46,000
正会員受取入金	22,000
学生会員受取入金	24,000
④受取会費	29,852,000
正会員受取会費	21,640,000
学生会員受取会費	1,732,000
賛助会員受取会費	6,480,000
⑤事業収益	1,884,750
会誌掲載事業収益	1,884,750
欧文誌事業収益	0
学術講演会事業収益	0
講習会事業収益	0
⑥雑収益	486,356
受取利息	3,431
広告収益	329,700
資料頒布収益	38,000
雑収益	115,225
⑦他会計からの繰入額	812,265
国際会議及び共催会議開催基金からの繰入額	812,265
経常収益計	33,082,131
(2) 経常費用	
①事業費	3,491,756
会誌出版費	1,739,246
会誌郵送費	566,497
会誌編集費	144,460
欧文誌編集費	36,590
欧文誌業務委託費	510,000
欧文誌出版費	0
学術講演会開催費	0
講習会開催費	0
電子化運営委員会費	381,076
研究専門委員会費	22,222
広告制作費	41,265
表彰費	50,400
②管理費	7,027,518
総会費	520,132
給料手当	2,351,765
臨時雇賃金	777,939
退職給付費用	760
福利厚生費	599,691
会議費	50,400
旅費交通費	27,960
通信運搬費	31,713
消耗什器備品費	0
消耗品費	34,690
印刷製本費	154,051
光熱水料費	52,952
賃借料	1,107,287
保険料	0
諸謝金	624,000
租税公課	458,700



会費収納費	64,988
雑費	170,490
③その他経常費用	26,061
雑損失	26,061
④他会計への繰出額	342,770
刊行物発行基金への繰出額	0
学術集会開催基金への繰出額	342,770
国際会議及び共催会議開催基金への繰出額	0
経常費用計	10,888,105
評価損益等調整前当期経常増減額	22,194,026
評価損益等計	0
当期経常増減額	22,194,026
2. 経常外増減の部	
(1) 経常外収益	
経常外収益計	0
(2) 経常外費用	
経常外費用計	0
当期経常外増減額	0
当期一般正味財産増減額	22,194,026
一般正味財産期首残高	40,941,952
一般正味財産期末残高	63,135,978
II 指定正味財産増減の部	
当期指定正味財産増減額	0
指定正味財産期首残高	0
指定正味財産期末残高	0
III 正味財産期末残高	63,135,978

注：前年度は、平成22年1月1日から平成22年12月31日までの1年分であるため、増減額が大きくなっている。

収支計算書

平成23年1月1日から平成23年2月28日まで

(単位：円)

科目	決算額
I 事業活動収支の部	
1. 事業活動収入	
(1) 基本財産運用収入	0
基本財産利息収入	0
(2) 特定資産運用収入	760
特定資産利息収入	760
(3) 入金収入	46,000
正会員入金収入	22,000
学生会員入金収入	24,000
(4) 会費収入	29,852,000
正会員会費収入	21,640,000
学生会員会費収入	1,732,000
賛助会員会費収入	6,480,000
(5) 事業収入	1,884,750
会誌掲載事業収入	1,884,750
欧文誌事業収入	0
学術講演会事業収入	0
講習会事業収入	0
(6) 雑収入	486,356
受取利息収入	3,431
広告料収入	329,700
資料頒布収入	38,000
雑収入	115,225
(7) 他会計からの繰入金収入	812,265
国際会議及び共催会議開催基金からの繰入金収入	812,265
刊行物発行基金からの繰入金収入	0
事業活動収入計	33,082,131

2. 事業活動支出		
(1) 事業費支出		3,491,756
会誌出版費支出		1,739,246
会誌郵送費支出		566,497
会誌編集費支出		144,460
欧文誌編集費支出		36,590
欧文誌業務委託費支出		510,000
欧文誌出版費支出		0
学術講演会開催費支出		0
講習会開催費支出		0
電子化運営委員会費支出		381,076
研究専門委員会費支出		22,222
調査専門委員会費支出		0
広告制作費支出		41,265
表彰費支出		50,400
(2) 管理費支出		7,026,758
総会費支出		520,132
給料手当支出		2,351,765
臨時雇賃金支出		777,939
退職給付支出		0
福利厚生費支出		599,691
会議費支出		50,400
旅費交通費支出		27,960
通信運搬費支出		31,713
消耗什器備品費支出		0
消耗品費支出		34,690
印刷製本費支出		154,051
光熱水料費支出		52,952
賃借料支出		1,107,287
保険料支出		0
支払手数料支出		0
諸会費支出		0
諸謝金支出		624,000
租税公課支出		458,700
会費収納費支出		64,988
雑支出		170,490
(3) その他事業活動支出		26,061
雑損失支出		26,061
(4) 他会計への繰入金支出		342,770
刊行物発行基金への繰入金支出		342,770
事業活動支出計		10,887,345
事業活動収支差額		22,194,786
II 投資活動収支の部		
1. 投資活動収入		
(1) 特定資産取崩収入		0
退職給付引当資産取崩収入		0
投資活動収入計		0
2. 投資活動支出		
(1) 特定資産取得支出		760
退職給付引当資産取得支出		760
投資活動支出計		760
投資活動収支差額		△760
III 財務活動収支の部		
財務活動収支差額		0
IV 予備費支出		
予備費支出		
当期収支差額		22,194,026
前期繰越収支差額		17,225,852
次期繰越収支差額		39,419,878

注：予算額は、平成23年1月1日から平成23年12月31日までの1年分であるため、差異が著しくなっている。

II 刊行物発行基金

貸借対照表
平成23年2月28日現在

(単位：円)

科 目	金 額
I 資産の部	
1. 固定資産	
(1) 特定資産	
刊行物発行基金	81,403,902
特定資産合計	81,403,902
固定資産合計	81,403,902
資産合計	81,403,902
II 負債の部	
1. 流動負債	
未払金	0
流動負債合計	0
負債合計	0
III 正味財産の部	
一般正味財産	81,403,902
(うち特定資産への充当額)	(81,403,902)
正味財産合計	81,403,902
負債及び正味財産合計	81,403,902

正味財産増減計算書

平成23年1月1日から平成23年2月28日まで

(単位：円)

科 目	金 額
I 一般正味財産増減の部	
1. 経常増減の部	
(1) 経常収益	
①雑収益	1,554
受取利息	1,554
②他会計からの繰入額	342,770
一般会計からの繰入額	342,770
経常収益計	344,324
(2) 経常費用	
事業費	0
雑費	0
経常費用計	0
評価損益等調整前当期経常増減額	344,324
評価損益等計	0
当期経常増減額	344,324
2. 経常外増減の部	
(1) 経常外収益	
経常外収益計	0
(2) 経常外費用	
経常外費用計	0
当期経常外増減額	0
当期一般正味財産増減額	344,324
一般正味財産期首残高	81,059,578
一般正味財産期末残高	81,403,902
II 指定正味財産増減の部	
当期指定正味財産増減額	0
指定正味財産期首残高	0
指定正味財産期末残高	0
III 正味財産期末残高	81,403,902

注：前年度は、平成22年1月1日から平成22年12月31日までの1年分であるため、増減額が大きくなっている。

収支計算書

平成23年1月1日から平成23年2月28日まで

(単位：円)

科 目	決算額
I 事業活動収支の部	
1. 事業活動収入	
(1) 雑収入	1,554
受取利息収入	1,554
(2) 他会計からの繰入金収入	342,770
一般会計からの繰入金収入	342,770
事業活動収入計	344,324
2. 事業活動支出	
(1) 事業費支出	0
雑支出	0
(2) 他会計への繰入金支出	0
一般会計への繰入金支出	0
事業活動支出計	0
事業活動収支差額	344,324
II 投資活動収支の部	
1. 投資活動収入	
刊行物発行基金取崩収入	0
投資活動収入計	0
2. 投資活動支出	
刊行物発行基金へ繰入支出	1,554
投資活動支出計	1,554
投資活動収支差額	△1,554
III 財務活動収支の部	
財務活動収支差額	0
IV 予備費支出	
当期収支差額	342,770
前期繰越収支差額	△342,770
次期繰越収支差額	0

注：予算額は、平成23年1月1日から平成23年12月31日までの1年分であるため、差異が著しくなっている。



Ⅲ 学術集会開催基金

貸借対照表
平成23年2月28日現在

(単位：円)	
科 目	金 額
I 資産の部	
1. 固定資産	
(1) 特定資産	
学術集会開催基金	66,603,376
特定資産合計	66,603,376
固定資産合計	66,603,376
資産合計	66,603,376
II 負債の部	
負債合計	0
III 正味財産の部	
一般正味財産	66,603,376
(うち特定資産への充当額)	(66,603,376)
正味財産合計	66,603,376
負債及び正味財産合計	66,603,376

正味財産増減計算書
平成23年1月1日から平成23年2月28日まで

(単位：円)	
科 目	金 額
I 一般正味財産増減の部	
1. 経常増減の部	
(1) 経常収益	
①雑収益	698
受取利息	698
②他会計からの繰入額	0
一般会計からの繰入額	0
経常収益計	698
(2) 経常費用	
事業費	0
雑費	0
経常費用計	0
評価損益等調整前当期経常増減額	698
評価損益等計	0
当期経常増減額	698
2. 経常外増減の部	
(1) 経常外収益	
経常外収益計	0
(2) 経常外費用	
経常外費用計	0
当期経常外増減額	0
当期一般正味財産増減額	698
一般正味財産期首残高	66,602,678
一般正味財産期末残高	66,603,376
II 指定正味財産増減の部	
当期指定正味財産増減額	0
指定正味財産期首残高	0
指定正味財産期末残高	0
III 正味財産期末残高	66,603,376

注：前年度は、平成22年1月1日から平成22年12月31日までの1年分であるため、増減額が大きくなっている。

収支計算書

平成23年1月1日から平成23年2月28日まで

(単位：円)

科 目	決算額
I 事業活動収支の部	
1. 事業活動収入	
(1) 雑収入	698
受取利息収入	698
事業活動収入計	698
2. 事業活動支出	
(1) 事業費支出	0
表彰費支出	0
委託費支出	0
雑支出	0
事業活動支出計	0
事業活動収支差額	698
II 投資活動収支の部	
1. 投資活動収入	
学術集会開催基金取崩収入	0
投資活動収入計	0
2. 投資活動支出	
学術集会開催基金へ繰入支出	698
投資活動支出計	698
投資活動収支差額	△698
III 財務活動収支の部	
財務活動収支差額	0
IV 予備費支出	
当期収支差額	0
前期繰越収支差額	0
次期繰越収支差額	0

注：予算額は、平成23年1月1日から平成23年12月31日までの1年分であるため、差異が著しくなっている。

Ⅳ 国際会議および共催会議開催基金

貸借対照表
平成23年2月28日現在

(単位：円)

科 目	金 額
I 資産の部	
1. 流動資産	
仮払金	2,237,281
流動資産合計	2,237,281
2. 固定資産	
(1) 特定資産	
国際会議及び共催会議開催基金	28,481,353
特定資産合計	28,481,353
固定資産合計	28,481,353
資産合計	30,718,634
II 負債の部	
負債合計	0
III 正味財産の部	
一般正味財産	30,718,634
(うち特定資産への充当額)	(28,481,353)
正味財産合計	30,718,634
負債及び正味財産合計	30,718,634

正味財産増減計算書

平成 23 年 1 月 1 日から平成 23 年 2 月 28 日まで

(単位：円)

科 目	金 額
I 一般正味財産増減の部	
1. 経常増減の部	
(1) 経常収益	
①雑収益	203,249
受取利息	734
雑収益	202,515
②他会計からの繰入額	0
一般会計からの繰入額	0
経常収益計	203,249
(2) 経常費用	
①事業費	0
表彰費	0
国際会議派遣費	0
雑費	0
②その他経常費用	141,324
雑損失	141,324
③他会計への繰出額	812,265
一般会計への繰出額	812,265
経常費用計	953,589
評価損益等調整前当期経常増減額	△ 750,340
評価損益等計	0
当期経常増減額	△ 750,340
2. 経常外増減の部	
(1) 経常外収益	
経常外収益計	0
(2) 経常外費用	
経常外費用計	0
当期経常外増減額	0
当期一般正味財産増減額	△ 750,340
一般正味財産期首残高	31,468,974
一般正味財産期末残高	30,718,634
II 指定正味財産増減の部	
当期指定正味財産増減額	0
指定正味財産期首残高	0
指定正味財産期末残高	0
III 正味財産期末残高	30,718,634

注：前年度は、平成 22 年 1 月 1 日から平成 22 年 12 月 31 日までの 1 年分であるため、増減額が大きくなっている。

収 支 計 算 書

平成 23 年 1 月 1 日から平成 23 年 2 月 28 日まで

(単位：円)

科 目	決算額
I 事業活動収支の部	
1. 事業活動収入	
(1) 雑収入	203,249
受取利息収入	734
雑収入	202,515
事業活動収入計	203,249
2. 事業活動支出	
(1) 事業費支出	0
国際会議派遣費支出	0
雑支出	0
(2) その他事業活動支出	141,324
雑損失支出	141,324
(3) 他会計への繰入金支出	812,265
一般会計への繰入金支出	812,265
事業活動支出計	953,589
事業活動収支差額	△ 750,340
II 投資活動収支の部	
1. 投資活動収入	
国際会議及び共催会議開催基金取崩収入	0
投資活動収入計	0
2. 投資活動支出	
国際会議及び共催会議開催基金へ繰入金支出	734
投資活動支出計	734
投資活動収支差額	△ 734
III 財務活動収支の部	
財務活動収支差額	0
IV 予備費支出	
当期収支差額	△ 751,074
前期繰越収支差額	2,988,355
次期繰越収支差額	2,237,281

注：予算額は、平成 23 年 1 月 1 日から平成 23 年 12 月 31 日までの 1 年分であるため、差異が著しくなっている。

財務諸表に対する注記

- 重要な会計方針
 - 固定資産の減価償却の方法
減価償却の償却方法は定額法による。
 - 引当金の計上基準
退職給与引当金は、期末退職給与の要支給額に相当する金額を計上している。
 - 消費税等の会計処理
消費税等の会計処理は、税込み方式によっている。
- 基本財産及び特定資産の増減額及びその残高
基本財産及び特定資産の増減額及びその残高は、次のとおりである。
(単位：円)

科 目	前期末残高	当期増加額	当期減少額	当期末残高
基本財産				
定期預金	21,000,000	0	0	21,000,000
小 計	21,000,000	0	0	21,000,000
特定資産				
退職給付引当資産	8,299,794	760	0	8,300,554
刊行物発行基金	81,402,348	1,554	0	81,403,902
学術集会開催基金	66,602,678	698	0	66,603,376
国際会議及び共催会議開催基金	28,480,619	734	0	28,481,353
小 計	184,785,439	3,746	0	184,789,185
合 計	205,785,439	3,746	0	205,789,185

3. 基本財産及び特定資産の財源等の内訳

基本財産及び特定資産の財源等の内訳は、次のとおりである。

(単位：円)

科 目	当期末残高	(うち指定正味財産からの充当額)	(うち一般正味財産からの充当額)	(うち負債に対応する額)
基本財産				
定期預金	21,000,000	(0)	(21,000,000)	—
小 計	21,000,000	(0)	(21,000,000)	21,000,000
特定資産				
退職給付引当資産	8,300,554	—	(0)	(8,300,554)
刊行物発行基金	81,403,902	(0)	(81,403,902)	—
学術集会開催基金	66,603,376	(0)	(66,603,376)	—
国際会議及び共催開催基金	28,481,353	(0)	(28,481,353)	—
小 計	184,789,185	(0)	(176,488,631)	(8,300,554)
合 計	205,789,185	(0)	(197,488,631)	(8,300,554)

収支計算書に対する注記

1. 資金の範囲

資金の範囲には、現金・預金の他、未収会費、未収金、前払金、仮払金、未払金、前受会費、預り金及び仮受金を含めている。なお、前期末及び当期末残高は、下記2に記載するとおりである。

2. 次期繰越収支差額の内容は、次のとおりである。

(単位：円)

科 目	前期末残高	当期末残高
現金・預金	31,356,180	32,941,961
未収会費	3,442,000	2,948,000
未収金	5,398,350	2,411,715
前払金	997,595	483,923
仮払金	4,878,002	4,126,928
合 計	46,072,127	42,912,527
未払金	2,880,073	884,241
前受会費	22,532,000	24,000
預り金	723,617	291,127
仮受金	65,000	56,000
合 計	26,200,690	1,255,368
次期繰越収支差額	19,871,437	41,657,159

貸借対照表総括表

平成23年2月28日現在

(単位：円)

科 目	一般会計	刊行物発行基金	学術集会開催基金	国際会議及び共催開催基金	内部取引消去	合 計
I 資産の部						
1. 流動資産						
現金預金	32,941,961					32,941,961
現金	432,069					432,069
普通預金	21,494,068					21,494,068
振替口座	10,013,414					10,013,414
通常貯金	1,002,410					1,002,410
未収会費	2,948,000					2,948,000
未収金	2,411,715					2,411,715
前払金	483,923					483,923
仮払金	1,889,647			2,237,281		4,126,928
流動資産合計	40,675,246			2,237,281		42,912,527
2. 固定資産						
(1) 基本財産						
定期預金	21,000,000					21,000,000
基本財産合計	21,000,000					21,000,000
(2) 特定資産						
退職給付引当資産	8,300,554					8,300,554
刊行物発行基金		81,403,902				81,403,902
学術集会開催基金			66,603,376			66,603,376
国際会議及び共催開催基金				28,481,353		28,481,353
特定資産合計	8,300,554	81,403,902	66,603,376	28,481,353		184,789,185
(3) その他固定資産						
電話加入権	153,100					153,100
敷金	63,000					63,000
保証金	2,500,000					2,500,000
その他固定資産合計	2,716,100					2,716,100
固定資産合計	32,016,654	81,403,902	66,603,376	28,481,353		208,505,285
資産合計	72,691,900	81,403,902	66,603,376	30,718,634		251,417,812
II 負債の部						
1. 流動負債						
未払金	884,241					884,241
前受会費	24,000					24,000
預り金	291,127					291,127
仮受金	56,000					56,000
流動負債合計	1,255,368					1,255,368
2. 固定負債						
退職給付引当金	8,300,554					8,300,554
固定負債合計	8,300,554					8,300,554
負債合計	9,555,922					9,555,922
III 正味財産の部						
一般正味財産	63,135,978	81,403,902	66,603,376	30,718,634		241,861,890
正味財産合計	63,135,978	81,403,902	66,603,376	30,718,634		241,861,890
負債及び正味財産合計	72,691,900	81,403,902	66,603,376	30,718,634		251,417,812

正味財産増減計算書総括表
平成23年1月1日から平成23年2月28日まで

(単位：円)

科 目	一般会計	刊行物 発行基金	学術集会 開催基金	国際会議及び共 催会議開催基金	内部取引 消去	合 計
I 一般正味財産増減の部						
1. 経常増減の部						
(1) 経常収益						
①基本財産運用益	0					0
基本財産受取利息	0					0
②特定資産運用益	760					760
特定資産受取利息	760					760
③受取入金	46,000					46,000
正会員受取入金	22,000					22,000
学生会員受取入金	24,000					24,000
④受取会費	29,852,000					29,852,000
正会員受取会費	21,640,000					21,640,000
学生会員受取会費	1,732,000					1,732,000
賛助会員受取会費	6,480,000					6,480,000
⑤事業収益	1,884,750					1,884,750
会誌掲載事業収益	1,884,750					1,884,750
欧文誌事業収益	0					0
学術講演会事業収益	0					0
講習会事業収益	0					0
⑥雑収益	486,356	1,554	698	203,249		691,857
受 取 利 息	3,431	1,554	698	734		6,417
広 告 収 益	329,700					329,700
資料頒布収益	38,000					38,000
雑 収 益	115,225			202,515		317,740
⑦他会計からの繰入額	812,265	342,770	0	0	△1,155,035	0
一般会計からの繰入額	0	342,770	0	0	△342,770	0
国際会議及び共催会議開催基金からの繰入額	812,265				△812,265	0
経 常 収 益 計	33,082,131	344,324	698	203,249	△1,155,035	32,475,367
(2) 経常費用						
①事業費	3,491,756					3,491,756
会 誌 出 版 費	1,739,246					1,739,246
会 誌 郵 送 費	566,497					566,497
会 誌 編 集 費	144,460					144,460
欧文誌編集費	36,590					36,590
欧文誌業務委託費	510,000					510,000
欧文誌出版費	0					0
学術講演会開催費	0					0
講習会開催費	0					0
電子化運営委員会費	381,076					381,076
研究専門委員会費	22,222					22,222
広告制作費	41,265					41,265
表 彰 費	50,400					50,400
国際会議派遣費	0					0
雑 費	0					0
②管理費	7,027,518					7,027,518
総 会 費	520,132					520,132
給 料 手 当	2,351,765					2,351,765
臨 時 雇 賃 金	777,939					777,939
退職給付費用	760					760
福 利 厚 生 費	599,691					599,691
会 議 費	50,400					50,400
旅 費 交 通 費	27,960					27,960
通 信 運 搬 費	31,713					31,713
消耗什器備品費	0					0
消 耗 品 費	34,690					34,690
印 刷 製 本 費	154,051					154,051
光 熱 水 料 費	52,952					52,952

賃 借 料	1,107,287					1,107,287
保 険 料	0					0
諸 謝 金	624,000					624,000
租 税 公 課	458,700					458,700
会 費 収 納 費	64,988					64,988
雑 費	170,490					170,490
③その他経常費用	26,061			141,324		167,385
雑 損 失	26,061			141,324		167,385
④他会計への繰出額	342,770			812,265	△1,155,035	0
一般会計への繰出額	0			812,265	△812,265	0
翌年度の繰出額	342,770				△342,770	0
経 常 費 用 計	10,888,105	0	0	953,589	△1,155,035	10,686,659
評価損益等調整前 当期経常増減額	22,194,026	344,324	698	△750,340		21,788,708
評価損益等計	0	0	0	0		0
当期経常増減額	22,194,026	344,324	698	△750,340		21,788,708
2. 経常外増減の部						
(1) 経常外収益						
経 常 外 収 益 計	0	0	0	0		0
(2) 経常外費用						
経 常 外 費 用 計	0	0	0	0		0
当期経常外増減額	0	0	0	0		0
当期一般正味財産増減額	22,194,026	344,324	698	△750,340		21,788,708
一般正味財産期首残高	40,941,952	81,059,578	66,602,678	31,468,974		220,073,182
一般正味財産期末残高	63,135,978	81,403,902	66,603,376	30,718,634		241,861,890
II 指定正味財産増減の部						
当期指定正味財産増減額	0	0	0	0		0
指定正味財産期首残高	0	0	0	0		0
指定正味財産期末残高	0	0	0	0		0
III 正味財産期末残高	63,135,978	81,403,902	66,603,376	30,718,634		241,861,890



収支計算書総括表
平成23年1月1日から平成23年2月28日まで

(単位：円)

科目	一般会計	刊行物 発行基金	学術集会 開催基金	国際会議及び共 催会議開催基金	内部取引 消去	合計
I 事業活動収支の部						
1. 事業活動収入						
(1) 基本財産運用収入	0					0
基本財産利息収入	0					0
(2) 特定資産利息収入	760					760
特定資産利息収入	760					760
(3) 入金会収入	46,000					46,000
正会員入金会収入	22,000					22,000
学生会員入金会収入	24,000					24,000
(4) 会費収入	29,852,000					29,852,000
正会員会費収入	21,640,000					21,640,000
学生会員会費収入	1,732,000					1,732,000
賛助会員会費収入	6,480,000					6,480,000
(5) 事業収入	1,884,750					1,884,750
会誌掲載事業収入	1,884,750					1,884,750
欧文誌事業収入	0					0
学術講演会事業収入	0					0
講習会事業収入	0					0
(6) 雑収入	486,356	1,554	698	203,249		691,857
受取利息収入	3,431	1,554	698	734		6,417
広告料収入	329,700					329,700
資料頒布収入	38,000					38,000
雑収入	115,225			202,515		317,740
(7) 他会計からの繰入金収入	812,265	342,770	0	0	△1,155,035	0
の繰入金収入		342,770	0	0	△342,770	0
国際会議及び共催会議開催基金の繰入金収入	812,265				△812,265	0
事業活動収入計	33,082,131	344,324	698	203,249	△1,155,035	32,475,367
2. 事業活動支出						
(1) 事業費支出	3,491,756					3,491,756
会誌出版費支出	1,739,246					1,739,246
会誌郵送費支出	566,497					566,497
会誌編集費支出	144,460					144,460
欧文誌編集費支出	36,590					36,590
欧文誌業務委託費支出	510,000					510,000
欧文誌出版費支出	0					0
学術講演会開催費支出	0					0
講習会開催費支出	0					0
電子化運営委員会費支出	381,076					381,076
研究専門委員会費支出	22,222					22,222
広告制作費支出	41,265					41,265
表彰費支出	50,400					50,400
国際会議派遣費支出	0					0
雑支出	0					0
(2) 管理費支出	7,026,758					7,026,758
総会費支出	520,132					520,132
給料手当支出	2,351,765					2,351,765
臨時雇賃金支出	777,939					777,939
福利厚生費支出	599,691					599,691
会議費支出	50,400					50,400
旅費交通費支出	27,960					27,960
通信運搬費支出	31,713					31,713
消耗什器備品費支出	0					0
消耗品費支出	34,690					34,690
印刷製本費支出	154,051					154,051
光熱水料費支出	52,952					52,952
賃借料支出	1,107,287					1,107,287
保険料支出	0					0

諸謝金支出	624,000					624,000
租税公課支出	458,700					458,700
会費取納費支出	64,988					64,988
雑支出	170,490					170,490
(3) その他事業活動支出	26,061		141,324			167,385
雑損失支出	26,061		141,324			167,385
(4) 他会計への繰入金支出	342,770		812,265	△1,155,035		0
一般会計への繰入金支出			812,265	△812,265		0
刊行物発行基金への繰入金支出	342,770			△342,770		0
事業活動支出計	10,887,345	0	0	953,589	△1,155,035	10,685,899
事業活動収支差額	22,194,786	344,324	698	△750,340	0	21,789,468
II 投資活動収支の部						
1. 投資活動支出						
(1) 特定資産取得支出	760					760
退職給付引当資産取得支出	760					760
(2) 基金への繰入支出		1,554	698	734		2,986
刊行物発行基金への繰入支出		1,554				1,554
学術集会開催基金への繰入支出			698			698
国際会議及び共催会議開催基金繰入支出				734		734
投資活動支出計	760	1,554	698	734		3,746
投資活動収支差額	△760	△1,554	△698	△734		△3,746
III 財務活動収支の部						
財務活動収支差額	0	0	0	0		0
IV 予備費支出						
予備費支出						
当期収支差額	22,194,026	342,770	0	△751,074		21,785,722
前期繰越収支差額	17,225,852	△342,770	0	2,988,355		19,871,437
次期繰越収支差額	39,419,878	0	0	2,237,281		41,657,159

お 知 ら せ

財 産 目 録

平成 23 年 2 月 28 日現在

(単位：円)

科 目	金 額	
I 資産の部		
1 流動資産		
現金預金		
現金 手許有高	432,069	
普通預金 三菱東京 UFJ 銀行本店	4,700,165	
〃 みずほ銀行本郷支店	9,629,682	
〃 みずほ銀行本郷支店	3,093,060	
〃 りそな銀行本郷支店	4,071,161	
振替口座 ゆうちょ銀行	10,013,414	
通常貯金 ゆうちょ銀行	1,002,410	
未収会費 平成 22 年度会費 422 名・3 口分	2,948,000	
未収金 学会誌投稿料・広告料他	2,411,715	
前払金 平成 23 年 3 月分事務所家賃他	483,923	
仮払金 研究専門委員会費	1,889,647	
〃 IROS2009・2011 分担金	2,237,281	
流動資産合計		42,912,527
2 固定資産		
(1) 基本財産		
定期預金 基本財産 (三菱東京 UFJ 銀行本店)	21,000,000	
基本財産合計		21,000,000
(2) 特定資産		
退職給付引当資産 普通預金 三菱東京 UFJ 銀行春日町支店	8,300,554	
刊行物発行基金 普通預金 三井住友銀行小石川支店	26,238,902	
〃 定期預金 三井住友銀行小石川支店	55,165,000	
学術集会開催基金 普通預金 三菱 UFJ 信託銀行本店	6,603,376	
〃 定期預金 三菱 UFJ 信託銀行本店	60,000,000	
国際会議および 普通預金 みずほ銀行本郷支店	10,451,353	
共催会議開催基金 定期預金 みずほ銀行本郷支店	18,030,000	
特定資産合計		184,789,185
(3) その他固定資産		
電話加入権 2 本	153,100	
敷金 賃貸借契約敷金	63,000	
保証金 賃貸借契約保証金	2,500,000	
その他固定資産合計		2,716,100
固定資産合計		208,505,285
資産合計		251,417,812
II 負債の部		
1 流動負債		
未払金 人材派遣費・税理士報酬他	884,241	
前受会費 会費前受分	24,000	
預り金 源泉所得税	89,590	
〃 住民税	46,700	
〃 社会保険料	154,837	
仮受金 会費誤入金分	56,000	
流動負債合計		1,255,368
2 固定負債		
退職給付引当金 退職給付分	8,300,554	
固定負債合計		8,300,554
負債合計		9,555,922
正味財産		241,861,890



監 査 報 告 書

一般社団法人 日本ロボット学会
会 長 榊 原 伸 介 殿

私共監事2名は、この総会資料に記載されている平成23年1月～2月の事業報告書ならびに同年度の一般会計、刊行物発行基金、学術集会開催基金、国際会議および共催会議開催基金に関する貸借対照表、正味財産増減計算書、収支計算書及び財産目録などにつき監査を実施しました。

監査の結果、いずれも特例民法法人（公益法人）の会計基準に準拠しつつ、前年度と同一の会計方針を適用しており、また定款の定めにも準拠しているものと認めます。

以 上

平成23年3月25日
一般社団法人日本ロボット学会

監 事 内 山 勝 ⑩
監 事 佐 藤 智 正 ⑩

【報告資料 1】

平成 23 年 3 月～12 月 事業計画
(自 平成 23 年 3 月 1 日 至 平成 23 年 12 月 31 日)

I 庶 務

1. 第 29 回総会

会 期：平成 23 年 3 月 29 日(火)
会 場：本郷瀬川ビル

2. 委員会活動

下記の委員会を開催する。

- | | |
|-----------------------------------|-------------|
| (1) 会誌編集委員会 | (委員長：佐野明人) |
| (2) 欧文誌委員会 | (委員長：細田 耕) |
| (3) 事業計画委員会 | (委員長：梅田和昇) |
| (4) 国際委員会 | (委員長：横小路泰義) |
| (5) 研究協議会 | (委員長：浅間 一) |
| (6) 出版事業委員会 | (委員長：梅田和昇) |
| (7) 電子化運営委員会 | (委員長：小平紀生) |
| (8) アドバイザリーボード | (委員長：川村貞夫) |
| (9) 将来ビジョン策定委員会 | (委員長：川村貞夫) |
| (10) 事務局体制検討委員会 | (委員長：小平紀生) |
| (11) 第 29 回学術講演会実行委員会 | (委員長：水川 真) |
| (12) 表彰委員会 | (委員長：浅間 一) |
| (13) 第 25 回論文賞選考小委員会 | (委員長：小平紀生) |
| (14) 第 26 回研究奨励賞選考小委員会 | (委員長：川村貞夫) |
| (15) 第 27 回研究奨励賞選考小委員会 | (委員長：小平紀生) |
| (16) 第 16 回実用化技術賞選考小委員会 | (委員長：浅間 一) |
| (17) 第 4 回功労賞選考小委員会 | (委員長：小平紀生) |
| (18) 第 3 回ロボット活用社会貢献賞選考小委員会 | (委員長：浅間 一) |
| (19) 第 1 回ロボティクスシンポジウム研究奨励賞選考小委員会 | (委員長：小平紀生) |
| (20) 外部表彰選考小委員会 | (委員長：浅間 一) |
| (21) 会員 5000 名拡大計画委員会 | (委員長：小平紀生) |
| (22) 著作権管理委員会 | (委員長：浅間 一) |
| (23) 学術講演会管理推進委員会 | (委員長：浅間 一) |

3. 役員の選出

平成 23 年度の理事・監事を選出する。

4. フェロー、名誉会員の選任

フェロー、名誉会員の推薦を行い選任する。

5. 学会の基盤強化

会員の拡大、論文発表の活性化をめざし、広報活動、産業貢献活動の強化、学会誌の充実を通して、学会の知名度向上をはかる。また、非専門家が入会しやすいしくみの構築や認知活動、高齢者層会員、学生会員が会員継続したくなる価値の創出若年層への啓発活動を継続実施する。

6. 電子化運営委員会

- 学会 DB をもとに、会員限定サービスとして、会員の個人情報データベース編集・検索機能を設け、さらに会員名簿の電子化を実施する。
- 学会ホームページを通じた会員サービス拡大を目指し、コンテンツの拡充をはかる。

7. 事務局

中長期的な視点に立って事務局体制について検討・整備する。

II 事 業 (定款第 4 条 1 号)

1. 学術講演会・シンポジウム等

- 第 29 回学術講演会
期 日：2011 年 9 月 7 日(水)～9 日(金)
会 場：芝浦工業大学
実行委員長：水川 真(芝浦工業大学)
プログラム委員長：長谷川泰久(筑波大学)

2. ロボット工学セミナー

- 第 62 回シンポジウム「ロボットに使える画像処理技術の最前線」
期 日：2011 年 5 月(予定)
オーガナイザ：奥田晴久(三菱電機(株))
- 第 63 回シンポジウム「ロボットの作り方 2011」
期 日：2011 年 6 月(予定)
オーガナイザ：高山俊男(東京工業大学)、山田浩也(東京工業大学)
- 第 64 回シンポジウム「人と共生するロボットのインタラクション技術」
期 日：2011 年 7 月(予定) 関西地区にて開催予定
オーガナイザ：山口智治(日本電気(株))
- 第 65 回シンポジウム「実用ロボット－誕生秘話と今後の展望」
期 日：2011 年 9 月(予定) 学術講演会に合わせて開催予定
オーガナイザ：十倉征司((株)東芝)、日高洋士((株)富士通研究所)
- 第 66 回シンポジウム「動物に見る賢さと巧みさ～新しいロボットへの道標～」
期 日：2011 年 9 月(予定)
オーガナイザ：鍋島厚太(CYBERDYNE(株))
- 第 67 回シンポジウム「最新シミュレーション技術とロボティクス」
期 日：2011 年 10 月(予定)
オーガナイザ：坂本守行(川崎重工業(株))
- 第 68 回シンポジウム「ロボティクスにおける認識・物体操作のための触覚技術」
期 日：2011 年 11 月(予定)
オーガナイザ：山野辺夏樹(産業技術総合研究所)

3. 共催・協賛等

本会に関連する国内行事の共催・協賛・後援について審査を行う。
国内共催事業(予定を含む)：

- 第 16 回ロボティクスシンポジウム
期 日：2011 年 3 月 14 日(月)・15 日(火)
会 場：指宿シーサイドホテル(鹿児島県)
実行委員長：余 永(鹿児島大学)
プログラム委員長：栗栖正充(東京電機大学)
- ロボカップジャパンオープン 2011
期 日：2011 年 5 月 3 日(火)～5 日(木)
開 催 地：インテックス大阪
- 第 11 回レスキューロボットコンテスト
期 日：2011 年 6 月 26 日(日)・8 月 6 日(土)～8 日(日)
開 催 地：神戸サンポーホール

4. 出版事業

出版事業委員会における議論を継続する。

III 学 会 誌 (定款第 4 条 2 号)

学会誌第 29 巻第 2 号より第 10 号を、3 月、4 月、5 月、6 月、7 月、9 月、10 月、11 月、12 月に刊行し、会員に配布する。各号の特集テーマは以下のものを予定している。

- | | |
|-------------|---------------------------------|
| 第 29 巻 2 号 | 研究者がロボットを伝えるために |
| 第 29 巻 3 号 | 人と接するロボットの研究を考える |
| 第 29 巻 4 号 | ロボット技術の国際標準 (仮) |
| 第 29 巻 5 号 | 確率理論のロボティクス応用 (仮) |
| 第 29 巻 6 号 | 機構の知と技 (仮) |
| 第 29 巻 7 号 | 第 28 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号 I (仮) |
| 第 29 巻 8 号 | 第 28 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号 II (仮) |
| 第 29 巻 9 号 | ロボットの安全コンポーネント (仮) |
| 第 29 巻 10 号 | 人とロボット共生学 (仮) |

また、平成 23 年度は、前年度に引き続き、魅力的な特集号の企画、一般記事の企画、広告の取得、会誌関連記事の出版化などについて取り組む。特に、第 30 巻において 30 周年記念号を発行することになっ



ており、その企画・準備を行う。論文採択率の適正化に向けた検討は、論文カテゴリの見直しや査読方法の見直しも含めて引き続き行うと同時に、規則集の見直しを行う。学術講演会論文特集号に加え、一昨年度に開始した特定のテーマの論文を公募する形の論文特集号について、公募テーマの検討を行う。

広告に関しては、昨今の経済状況を考慮して広告収入目標を500万円と設定し、具体的に達成に向けた取り組みを行う。

ロボコンマガジンに連載している研究紹介を継続して行う。

一般記事に関しては、最新のキーワードをわかり易く説明する解説の掲載を開始する。また、コラム「研究者の日常 or 非日常」の掲載、およびロボット分野の著名な方のインタビューをまとめた形式の記事「この人に聞く」の掲載を継続して行う。

第27巻以降のバックナンバーの公開をJ-STAGEから行う。これにより、論文・解説記事等の電子化・アーカイブ化は完了する。論文に関連する動画の受付を開始する。

中長期目標として、学会誌の掲載解説記事の英文化や、和文論文のFull translationによる欧文誌への掲載、など欧文誌との連携について検討する。また、学会誌の12号化についても引き続き検討を行う。

IV 欧 文 誌 (定款第4条2号)

1. 欧文誌 (Advanced Robotics) の発行計画

下記のとおり、2011年度(3月以降)においてはVol. 25 No. 5から18を合計14巻発行することを計画している。

25/5	Mar.	Physical Human-Robot Interaction Through Force Interface (7 papers)
25/6-7	Apr.	Regular Issue (13 papers)
25/8	May	Cordless Technology for Milli/Micro/Nano Robots (6 papers)
25/9-10	Jun.	Regular Issue (13 papers)
25/11	Jul.	Rehabilitation Robotics on Mobility & Manipulation
25/12-13	Aug.	Regular Issue
25/14	Sep.	Regular Issue
25/15	Oct.	Dynamical System Involving Symbol Processing
25/16-17	Nov.	Regular Issue
25/18	Dec.	Regular Issue

2. 編集体制

これまでに引き続き菅野重樹編集長の下、15名の欧文誌委員会メンバーを中心に、国際編集委員、アドバイザー委員会のメンバーの協力を得ながら、欧文誌 Advanced Robotics の国際的認知度向上、さらに日本ロボット学会と日本のロボット分野全体の国際的地位向上に貢献していく。

3. 欧文誌の内容向上と購読数増に向けて

2011年度から、年間18号への増加によって、一般論文の査読・出版サイクルに大幅な改善が図られると考えられるので、今後は積極的かつ戦略的な特集号企画を行い、国際的な認知度のさらなる向上を図るとともに、Citation Index の評価 (インパクトファクター) の向上を目指していきたい。さらに、国際貢献の意味も含め、国内外からの投稿数をさらに増大させていくための施策として、投稿料無料を堅持する。

4. 国際化に向けての活動

2011年3月以降も主要な国際会議 (IROS2011) にあわせて国際編集委員会を開催し、海外委員による特集号企画などを通して、国際的認知度を高める努力を行っていく。また、国際貢献のために、ロボット学会の外国人会員の増加、日本の優れた研究の世界への発信などを引き続き積極的に進めていく。また、国際委員会の活動に協力し、アジアロボット学会連合 (ARSU: Asian Robotics Society Union) の参加学会との協体制強化、パンフレットの国際会議場などでの配布、ウェブの英語コンテンツ充実、等を実施する。

V 企 画

1. 調査・研究専門委員会活動 (定款第4条3号)

以下の研究専門委員会による委員会調査活動を行う。

- ・ネットワークを利用したロボットサービスとサービスロボット研

究専門委員会 (委員長:成田雅彦, 2010.3発足, I種)

・生活機能構成学に関する研究専門委員会

(委員長:西田佳史, 2009.10発足, 2011.4継続, I種)

・RT 機能安全研究専門委員会

(委員長:山田陽滋, 2009.4発足, 2011.4継続, I種)

・関西ロボット系若手研究者ネットワーク

(委員長:栗田雄一, 2009.4発足, 2011.4継続, I種)

・ヒューロビント研究専門委員会

(委員長:松下光次郎, 2009.4発足, 2011.4継続, I種)

・ロボット教育研究専門委員会

(委員長:琴坂信哉, 2008.8発足, 2010.8継続, II種)

・ヒューマンセントリックロボティクス研究専門委員会

(委員長:山本元司, 2008.4発足, 2010.4継続, I種)

・北海道ロボット技術研究専門委員会

(委員長:小林幸徳, 2008.4発足, 2010.4継続, I種)

・カー・ロボティクス研究専門委員会

(委員長:永井正夫, 2008.4発足, 2010.4継続, I種)

・ロボティック・サイエンス研究専門委員会

(委員長:國吉康夫, 2008.4発足, 2010.4継続, I種)

・手の巧みさ研究専門委員会

(委員長:星野 聖, 2007.1発足, 2011.1継続, II種)

・ロボティクスにおける空間の知能化及び構造化に関する研究専門委員会 (委員長:新妻実保子, 2007.1発足, 2011.1継続, II種)

ただし、ロボット市場創造課題研究専門委員会、身体性認知科学と実世界応用に関する若手研究会については、当初の目的を達成した等の理由により、2011年3月末日をもって終了とする。

2. 規約等の制定・整備

学会運営の効率化・適正化、学会員の利便性向上に必要な規約等の制定・整備を適宜実施していく。

3. 表彰 (定款第4条4号)

第29回学術講演会において論文賞、実用化技術賞、研究奨励賞、功労賞およびロボット活用社会貢献賞の授賞を行う。また、本年度以降も財団法人ファナック FA ロボット財団の論文賞への候補論文の推薦、財団法人東レ科学振興会の東レ科学技術賞および東レ科学技術研究助成の候補者推薦を行う。

VI 国 際 (定款第4条5号)

平成23年度は、平成22年度の活動を継続し、着実にアジア全体のロボット学会との関係を積み上げていく方針である。

1. 国際委員会による国際化戦略活動の具体化

国際委員会が中心となって、(1)学会から発信する情報の質と量の充実、(2)広報活動、(3)研究協力活動、(4)海外とのネットワークの構築に向けた取り組み等に関する学会としての具体的な取り組み及びミッションステートメントを検討していく。

2. 第29回学術講演会における国際セッション

第29回学術講演会においても、国際セッションを実施する。論文投稿方法、セッション構成の方法を改善できないか検討する。新しいオーガナイズドセッションの企画を検討する。

3. 国際交流活動

(1) 第5回アジアロボットサミット (5th Asian Robotics Society Summit Meeting (ARSSM)) の開催

日時、場所は、IROS2011時にサンフランシスコで開催する。

(2) アジアロボット学会連合 (ARSU: Asian Robotics Society Union) の活動

1) ARSUのウェブサイト <http://www.asian-robotics.org/> の拡充を行う。

・MOUの承認後、掲載。

・各国事務局の掲載。

・解説記事や各国の代表的な研究成果を掲載するページを設け、研究成果の共有を図る。

2) アジアロボットサミットの合意事項を推進する。

・Young Researchers Network を設ける。

・ARSU主催の国際会議の開催の検討。

・教科書等の翻訳を含む教育の推進協力。

(3) 韓国ロボット学会 (KROS) との MOU の見直し

・MOU に記載された KROS 会員の AR 購読条件が、AR の全員購読無料化に伴い不可能となったことに対応したため、MOU の見直しが必要である。

4. 国際会議

ROMAN, IROS を利用した日本ロボット学会のプレゼンス向上の方法を検討する。また、若手研究者支援、ポスター、パワーポイント等を利用した積極的広報活動についても検討を行う。

5. 情報発信、その他

(1) 英文ホームページの更新、改善

国際化に有効と考えられるコンテンツの検討を行い、ホームページの改善に取り組む。

(2) 英文ポスター等の検討

国際会議会場における RSJ の効果的な宣伝媒体について検討する。

(3) 国際関係の 30 周年事業の検討

国際委員会として、ロボット学会 30 周年事業について検討する。

6. 国際会議共催／協賛

本学会に協賛、後援の依頼のあった国際会議、講演会等については、会員に有益と判断されるものについては積極的に協賛、後援を行い、RSJ の広報活動の場としても活用する。共催に関しては、運営主体の信頼性、また予算案の妥当性を検討して決定する。現在の共催予定は下記の通りである。

・第 16 回人工生命とロボットに関する国際シンポジウム (AROB 16th '11)

期日：2011 年 1 月 27 日～1 月 29 日、会場：大分、日本

・2011 Robotics : Science & Systems (RSS2011)

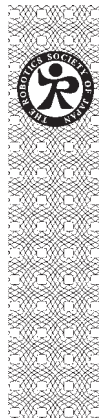
期日：2011 年 6 月 27 日～6 月 30 日、会場：Los Angeles, USA

・20th IEEE International Symposium in Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN 2011)

期日：2011 年 7 月 31 日～8 月 3 日、会場：Atlanta, USA

・2011 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2011)

期日：2011 年 9 月 25 日～9 月 30 日、会場：San Francisco, USA



【報告資料2】

平成23年3月～12月 予算計画

収支予算書（損益ベース）平成23年3月1日～平成23年12月31日（公益事業）

科 目	実施事業等会計						小計 (A)
	継1 シンボリアム	継2 学会誌	継3 欧文誌	継4 調査・研究	継5 表彰	継6 国際	
I 一般正味財産増減の部							
1. 経常増減の部							
(1) 経常収益							
特定資産運用益							
特定資産受取利息							
受取入会金							
正会員入会金							
学生会員入会金							
受取会費							
正会員会費							
学生会員会費							
賛助会員会費							
事業収益	21,147,000	1,580,000					22,727,000
申込金							
参加費							
懇親会参加費							
展示料							
講演概要集広告料							
セミナー参加費							
会誌掲載料	14,115,000						14,115,000
会誌広告料	4,670,000						4,670,000
会誌頒布収入	2,362,000						2,362,000
編集料		1,580,000					1,580,000
雑収益							
受取利息							
雑収益							
経常収益計	21,147,000	1,580,000					22,727,000
(2) 経常費用							
事業費							
給料手当	5,112,000			2,232,000			7,344,000
臨時雇賃金							
退職給付費用	420,000			180,000			600,000
福利厚生費	497,000			217,000			714,000
旅費交通費			1,431,000		1,080,000		2,511,000
通信運搬具	4,734,000						4,734,000
消耗品費							
印刷製本費	18,261,000		358,000				18,619,000
賃借料							
諸謝金				1,789,000			1,789,000
支払負担金		2,880,000					2,880,000
委託費	1,867,000	2,689,000					4,556,000
雑費				750,000	150,000		900,000
管理費							
給料手当							
臨時雇賃金							
退職給付費用							
福利厚生費							
会費							
旅費交通費							
通信運搬具							
消耗什器備品費							
消耗品費							
印刷製本費							
光熱水料費							
賃借料							

保 險 料	支 払 手 数 料	諸 会 費	諸 謝 金	租 税 公 課	委 託 費	雑 費
経常費用計	30,891,000	5,569,000	3,578,000	3,379,000	1,230,000	44,647,000
評価損益等調整前 当期経常増減額	-9,744,000	-3,989,000	-3,578,000	-3,379,000	-1,230,000	-21,920,000
2. 経常外増減の部						
(1) 経常外収益						
経常外収益計						
(2) 経常外費用						
経常外費用計	0	0	0	0	0	0
当期経常外増減額	0	0	0	0	0	0
他会計振替額						
当期一般正味 財産増減額	-9,744,000	-3,989,000	-3,578,000	-3,379,000	-1,230,000	-21,920,000

収支予算書（損益ベース）平成23年3月1日～平成23年12月31日（その他事業）

科 目	その他会計				法人会計 (C)	内部取引 消去	合計 (A) + (B) + (C)
	他1 学術講演 会	他2 講習会	共 通	小計 (B)			
I 一般正味財産増減の部							
1. 経常増減の部							
(1) 経常収益							
特定資産運用益					85,000		85,000
特定資産受取利息					85,000		85,000
受取入会金					504,000		504,000
正会員入会金					128,000		128,000
学生会員入会金					376,000		376,000
受取会費					12,108,000		12,108,000
正会員会費					8,360,000		8,360,000
学生会員会費					3,268,000		3,268,000
賛助会員会費					480,000		480,000
事業収益	19,700,000	2,610,000		22,310,000			45,037,000
申込金	4,000,000			4,000,000			4,000,000
参加費	9,400,000			9,400,000			9,400,000
懇親会参加費	2,900,000			2,900,000			2,900,000
展示料	3,000,000			3,000,000			3,000,000
講演概要集広告料	400,000			400,000			400,000
セミナー		2,610,000		2,610,000			2,610,000
参加費							
会誌掲載料							14,115,000
会誌広告料							4,670,000
会誌頒布収入							2,362,000
編集料							1,580,000
雑収益					1,826,000		1,826,000
受取利息					144,000		144,000
雑収益					1,682,000		1,682,000
経常収益計	19,700,000	2,610,000		22,310,000	14,523,000		59,560,000
(2) 経常費用							
事業費							64,079,000
給料手当	288,000			288,000			7,632,000
臨時雇賃金	2,000,000	154,000		2,154,000			2,154,000
退職給付費用							600,000
福利厚生費	28,000			28,000			742,000
旅費交通費		280,000		280,000			2,791,000
通信運搬具	794,000			794,000			5,528,000

消耗品費		400,000		400,000		400,000
印刷製本費	3,100,000	154,000		3,254,000		21,873,000
賃借料	2,280,000	175,000		2,455,000		2,455,000
諸謝金	300,000	525,000		825,000		2,614,000
支払負担金	3,820,000			3,820,000		6,700,000
委託費	4,406,000			4,406,000		8,962,000
雑費	700,000	28,000		728,000		1,628,000
管理費						25,753,000
給料手当				6,768,000		6,768,000
臨時雇賃金				2,720,000		2,720,000
退職給付費用				200,000		200,000
福利厚生費				1,158,000		1,158,000
会議費				630,000		630,000
旅費交通費				472,000		472,000
通信運搬具				768,000		768,000
消耗什器備品費				100,000		100,000
消耗品費				365,000		365,000
印刷製本費				846,000		846,000
光熱水料費				277,000		277,000
賃借料				5,893,000		5,893,000
保険料				6,000		6,000
支払手数料				260,000		260,000
諸会費				260,000		260,000
諸謝金				676,000		676,000
租税公課				541,000		541,000
委託費				2,352,000		2,352,000
雑費				1,461,000		1,461,000
経常費用計	17,716,000	1,716,000		19,432,000	25,753,000	89,832,000
評価損益等調整前 当期経常増減額	1,984,000	894,000		2,878,000	-11,230,000	-30,272,000
2. 経常外増減の部						
(1) 経常外収益						
経常外収益計						
(2) 経常外費用						
経常外費用計						
当期経常外増減額	0	0		0	0	0
他会計振替額						
当期一般正味 財産増減額	1,984,000	894,000		2,878,000	-11,230,000	-30,272,000

【報告資料 3】

個人会員除名および資格の喪失の件

日本ロボット学会定款の定款第 10 条（資格の喪失）（1）の対象者数を以下に示す。

正会員	72名
学生会員	104名
合計	176名

なお、本年は定款第 9 条（除名）対象者はおりません。

【第 7 号議案】（お知らせ 60 参照）

【第 8 号議案】

会費入会金細則改訂の件

一般社団法人日本ロボット学会 会費入会金細則

2011 年 3 月 29 日総会議決

（目的）

第 1 条 本細則は、本会定款第 7 条に基づき、会費及び入会金の額及び納入のしかたを定める。

（会費）

第 2 条 会員は、年度ごとに次の会費を前納しなければならない。

- (1) 正会員 10,000 円
- (2) 学生会員 4,000 円
- (3) 賛助会員 1 口 80,000 円（1 口以上）
- (4) 準会員 2,000 円

2 新入の会員は、入会当初に当該年度分の会費を納入しなければならない。

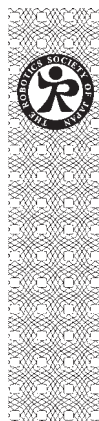
（入会金）

第 3 条 正会員、学生会員及び準会員の入会にあたっては、1,000 円の入会金を納入しなければならない。

附則

（実施期日）

1. 本細則は 2011 年 3 月 29 日から実施する。



一般社団法人 日本ロボット学会 平成 23・24 年度 (2011・2012 年度) 役員

理事	会長	*久野 義徳 (埼玉大学)	
	*川村 貞夫 (立命館大学)	欧文誌	
	副会長	細田 耕 (大阪大学)	
	*浅間 一 (東京大学)	*金宮 好和 (東京都市大学)	
	*小平 紀生 (三菱電機)	事業	
	庶務	梅田 和昇 (中央大学)	
	大西 献 (三菱重工)	*大矢 晃久 (筑波大学)	
	吉田 和哉 (東北大学)	水川 真 (芝浦工業大学)	
	*長瀬 雅之 (セック)	*田中 孝之 (北海道大学)	
	*本田 幸夫 (パナソニック)	国際	
	財務	横小路泰義 (神戸大学)	
	野田 哲男 (三菱電機)	*松元 明弘 (東洋大学)	
	*武藤 伸洋 (NTTサイバーソリューション研究所)	監事	
	企画	佐藤 知正 (東京大学)	
	森田 俊彦 (富士通研究所)	*佐久間一郎 (東京大学)	
	*木口 量夫 (佐賀大学)		
	学会誌		
	佐野 明人 (名古屋工業大学)		*印 2011・2012 年度 新役員

一般社団法人 日本ロボット学会 代議員

任期：2011 年 3 月～2013 年 3 月 50 音順

相山 康道 (筑波大学)	可部 明克 (早稲田大学)	中内 靖 (筑波大学)
石井 純夫 (セコム)	菊植 亮 (九州大学)	長瀬 賢二 (和歌山大学)
稲邑 哲也 (国立情報学研究所)	木野 仁 (福岡工業大学)	永田 和之 (産業技術総合研究所)
井上 康之 (安川電機)	木村 哲也 (長岡技術科学大学)	新野 俊樹 (東京大学)
今井 倫太 (慶應義塾大学)	久保 貞夫 (川崎重工業)	橋本 学 (中京大学)
今村 信昭 (広島国際大学)	小金澤鋼一 (東海大学)	平田 泰久 (東北大学)
牛見 宣博 (九州産業大学)	小林 幸徳 (北海道大学)	藤田 善弘 (日本電気)
大隅 久 (中央大学)	鈴木 恵二 (北海道大学)	三浦 純 (豊橋技術科学大学)
岡田 昌史 (東京工業大学)	田原 健二 (九州大学)	水内 郁夫 (東京農工大学)
奥田 晴久 (三菱電機)	妻木 勇一 (山形大学)	矢入 健久 (東京大学)
金子 健二 (産業技術総合研究所)	永井 清 (立命館大学)	八島 真人 (防衛大学校)

一般社団法人 日本ロボット学会 代議員

任期：2011 年 3 月～2015 年 3 月 50 音順

足立 勝 (安川電機)	河原崎徳之 (神奈川工科大学)	長縄 明大 (秋田大学)
石井 和男 (九州工業大学)	木室 義彦 (福岡工業大学)	深野 亮 (小松製作所)
石原 秀則 (香川大学)	倉爪 亮 (九州大学)	前野 隆司 (慶應義塾大学)
尹 英杰 (トヨタテクニカルディ ベロップメント)	榊原 伸介 (ファナック)	松本 吉央 (産業技術総合研究所)
上野 浩史 (宇宙航空研究開発機構)	坂根 茂幸 (中央大学)	山下 淳 (静岡大学)
太田 順 (東京大学)	清水 正晴 (千葉工業大学)	山本 晃生 (東京大学)
小俣 透 (東京工業大学)	高橋 隆行 (福島大学)	余 永 (鹿児島大学)
包原 孝英 (安川電機)	高松 淳 (奈良先端科学技術大学院大学)	横山 和彦 (安川電機)
	塚越 秀行 (東京工業大学)	脇田 優仁 (産業技術総合研究所)