

日本ロボット学会会長就任挨拶



一般社団法人 日本ロボット学会会長 菅野 重樹

地球温暖化とカーボンニュートラル、エネルギー、長期国際紛争、そしてコロナウイルス感染症 2019 など、世界的に不透明感が増している中、日本が世界に誇っていたはずのロボットについても、その優位性に黄信号が灯り始めているような危機感を感じています。2023 年からの 2 年間は勝負の年と位置付け、日本ロボット学会の存在意義を高めたく、会員諸氏のみならず、ロボットに関わる産業界、医療福祉分野、そしてユーザー、全ての方々の積極的参加・協力をお願いいたします。

多くのロボット研究開発者が、「日本のロボット技術は進んでおり世界をリードしている」、「欧米はソフトウェア中心であり、ものづくりに強い日本の方が身体のあるロボット開発では優位である」と信じているように思われます。ところが、国際紛争、感染症拡大が世界的な経済の停滞をもたらし、国際会議のオンライン化により深い研究交流が進まず、さらに部品供給遅れにより技術開発が減速しています。ものづくりに強いはずの日本は、力を発揮できない閉塞感に包まれているようにも見えます。

そのような中、諸外国、特にアジアの国々はロボット、特にハードウェアの技術力を着実に高めています。外食産業で急速に現場導入が進んでいる配膳ロボットは、深センで起業した中国の会社のロボットであり、日本製ではありません。配膳ロボットに必要な移動ロボット技術、人との親和性に関する研究はいずれも日本がリードしていたはずですが、残念ながら日本では産業に結び付けていません。現場に多数のロボットが導入され、運用が始まると膨大な実験データが得られます。このデータが日本のロボット技術の発展に活かさないのはたいへん残念なことです。

また、超高齢社会となった日本では、約 20 年前から人手不足を補う介護・看護ロボットの必要性が指摘され、技術開発と並行して様々なニーズ調査や市場調査が行われてきましたが、実用化には至っていません。癒し・セラピー、歩行支援などのロボットが開発され市販されていますが、現場によっては、かえってさらなる人手を必要とするとの評価があり、市場が広がっているとは言い難いです。

一方、ソフトウェアの技術開発、特に深層学習を始めとする AI 研究は目覚ましい発展を遂げています。ハードウェアに影響されないことから、コロナ 2019 の影響もあまり受けずに、性能・機能のレベルアップが続いています。しかも、これはアメリカの一人勝ちの様相を呈しています。アメリカの OpenAI が開発し、最近大いに注目されている Chat-GPT は、思わず皆が夢中になる大規模言語モデルです。皆さんも試されたことと思います。つい先日の 3 月 14 日(現地時間)に OpenAI はさらに高性能な言語モデ

ルである「GPT-4」を発表しました。GTP-4は、アメリカの司法試験で、前のモデルであるGPT-3.5の結果が下位10%の成績だったのに対し、上位10%の成績を収めています。「従来の構文解析、述語論理、意味論などの自然言語処理の研究は終了した」と指摘する専門家もいます。この勢いは止まらず、産業革命につながるとまで言われています。ロボットでもコミュニケーション、言語は重要な要素技術であり、特に介護ロボットには必須の機能ですが、日本は後塵を拝していると言わざるを得ません。

これらマイナスの要因は多々ありますが、技術の進歩の速度は早まるばかりであり、立ち止まって反省し改革する時間はほとんどありません。それよりも前を向いて進むことが求められています。マイナスを打破すること、技術開発の環境を創出させることは、決して企業だけの役割ではありません。学問の旗振り役である学会の重要な使命です。日本ロボット学会の歴代会長・理事会は、そのときどきの課題に取り組み、産学連携、ロボット学、デジタル(サイバーフィジカル)など、学会の方向性を主導され、土台を固められてきました。これからの2年間は築かれた土台の上で、大きくジャンプする施策を検討し、実行したいと考えています。先月、ロボット工学ハンドブック第3版が出版されました。初版が出版されてから33年目になります。私は第3版の編集委員長として、前の版の改訂ではなく、日本ロボット学会ならではのハンドブックの作成を目指しました。編集委員会で活発な議論がなされ、その結果、全く新しい構成のハンドブックとなりました。

これからロボット学会が進むべき方向も、改訂ではなく新規で考えることが肝要です。学会からの情報発信を全て英語にする、主たる国際会議である IROS に日本から多数の展示を促す枠組みを用意するなど、「日本」が冠として付いていても世界的な学術団体になることが必要です。より多くの方々の力を結集し、新しい日本ロボット学会の姿を描きたく、あらためて皆さんの主体的参加を切にお願いいたします。

Special Issue on Control, Mechatronics, and Integrated Design for Physical Human Support

Guest Editors: **Prof. Seiichiro Katsura** (Keio University)
Prof. Jingang Yi (Rutgers, The State University of New Jersey)
Prof. Abderrahmane Kheddar (Centre national de la recherche scientifique, CNRS)

Publication in Vol. 38, Issue 3 (February 2024)

SUBMISSION DEADLINE: April 30, 2023

Physical human support is one of the key technologies for future development and sustainable society. For the purpose, integration of hardware and software is very important. Especially, to support human under various and changing situations, recent progress of artificial intelligence (AI) technologies should be connected to fundamentals of motion control and mechatronics.

This special issue will focus on emerging topics of control, mechatronics, and integrated design for physical human support. The topics of interest include, but are not limited to, the following:

- Integration of Motion Control and AI
- Tactile / Force Sensing and Control
- Intelligent Sensors and Actuators
- Recognition of Human Motion
- Database and Monitoring
- Data Acquisition and Interface
- Human-Robot Interaction
- Medical and Welfare Applications

Submission: The full-length manuscript (either PDF file or MS word file) should be sent by **April 30, 2023** to the office of Advanced Robotics, the Robotics Society of Japan through the homepage of Advanced Robotics (<https://www.rsj.or.jp/pub/ar/submission.html>). Instructions for authors and manuscript template are available at the homepage.

Special Issue on Social Interaction with More than One Robot

Guest Co-Editors:

Dr. Masahiro Shiomi, ATR, Japan
Associate Professor, Daisuke Sakamoto, Hokkaido University, Japan
Associate Professor, Takamasa Iio, Doshisha University, Japan
Associate Professor, Martin Cooney, Halmstad University, Sweden
Research Group Manager, Jun Baba, CyberAgent AI Lab, Japan
Dr. Mitsuhiro Kimoto, ATR, Japan
Dr. Leimin Tian, Monash University, Australia

Publication in Vol. 38, Issue 7 (Apr. 2024)

Submission deadline: 30 June 2023

Power of social influences increases due to the number of others. Social influences in interaction with more than one person have been broadly investigated in human science literature. Recent studies reported that such social influences are happening in the human-robot interaction with multiple robots in the context of decision-making and behavior changes. This knowledge is not limited to the academic context; due to the popularization of social robots in our society, using multiple robots is becoming common to provide various services in daily environments.

The interaction design with multiple robots would contribute to realizing more natural and understandable interaction with people. For example, a well-designed conversation in information-providing services between robots can cover speech recognition failures and easily avoid conversation breakdown compared to one robot conversation. Moreover, using multiple robots in the education context would contribute to encouraging people's motivation via social rewards. However, using multiple robots has not only advantages but also a risk of changing people's opinions incorrectly. For example, people's views have been influenced by the interaction with multiple robots, particularly interaction between children and multiple robots should be carefully designed. Therefore, understanding the positive and negative effects of using multiple robots would be essential to realize safe and trustworthy human-robot interactions.

This special issue covers a wide range of topics related to social interaction with more than one robot, involving systems, theories, methodologies, technologies, and empirical and experimental studies. Papers related to the study of robotic technology, psychology, cognitive science, artificial intelligence, human factors, interaction-based robot design, and other topics related to human-robot interaction with more than one robot are welcome to be submitted. There is no upper limit to the number of robots, but at least two must be involved in an interaction. The topics of the special issue include, but are not limited to:

- Conversational interaction design for multiple robots
- Robots that support human collaboration
- Novel interfaces to control multiple robots that interact with people
- Long-term experience and longitudinal HRI studies with multiple robots
- Social, ethical and aesthetic issues in human-robot interaction research
- Robots in education, therapy, and rehabilitation
- Multiple robot companions and social robots in home environments
- Applications of social robots in entertainment, service robotics, and others
- Non-verbal cues and expressiveness between multiple robots
- Social presence for multiple robots
- Personalities for multiple robotic characters
- Perception and recognition functions for multiple robots
- Multimodal interaction and conversational skills for group conversations
- Cooperation and collaboration in human-robot teams
- Motion planning and navigation for multiple robots
- Computational architectures for interaction with multiple robots
- Child-robots interaction
- Creating Relationships with multiple robots
- Embodiment, empathy and intersubjectivity in interaction with robotic characters

Submission: Please access <https://www.rsj.or.jp/pub/ar/submission.html>.

Special Issue on Recent Advances in Nonlinear Control Technology

Guest Editors:

Prof. Takeshi Hatanaka (Tokyo Institute of Technology, Japan)
Prof. Yuki Nishimura (Kagoshima University, Japan)
Prof. Masaaki Nagahara (The University of Kitakyushu)
Prof. Satoshi Satoh (Osaka University)
Prof. Kazuma Sekiguchi (Tokyo City University)
Prof. Hyo-Sung Ahn (Gwangju Institute of Science and Technology, Korea)
Prof. Jose M. Maestre (University of Seville, Spain)
Prof. Srikant Sukumar (Indian Institute of Technology Bombay, India)
Prof. Gennaro Notomista (University of Waterloo, Canada)

Publication in Vol. 38, Issue 11 (June 2024)

Submission deadline: August 2023

Scope: Nonlinear control technology has played a key role since the inception of robot control. Beyond traditional nonlinearity in local robot dynamics, increasingly complex control systems require addressing nonlinearities at the system level. Recent groundbreaking advances in artificial intelligence have opened the door to transforming systems previously treated as just uncertainties, as typified by humans and environment, into nonlinear systems. It is no exaggeration to say that it is more difficult to find a system that is purely closed to the linear world. Despite high maturity of traditional nonlinear control, novel theories and control tools have continued to be developed, e.g. control barrier functions, optimal mass transport, formal methods, and data-driven and learning-based control. The purpose of this special issue is to present recent theory and practice of nonlinear control technology that can be effectively applied to robotics. It aims at collecting a representative body of innovative theoretical contributions that have potential applications to robotics as well as applicative robotics researches that show successful implementation of recent theory of nonlinear control. Prospective contributed papers are invited to cover, but are not limited to, theoretical and applicative researches on the following topics

- nonlinear control theory and application (Lyapunov theory, sliding mode control, control over manifold, etc.)
- safe control technology
- nonlinear stochastic control
- nonlinear model predictive control
- nonlinear control of multi-robot systems
- discrete-event systems and hybrid systems including formal methods
- event/self-triggered control
- secure and resilient control
- machine learning and data driven methods
- human-in-the-loop and human-machine interaction

Submission: The full-length manuscript (either PDF or Microsoft Word file) should be sent to the office of Advanced Robotics, Robotics Society of Japan, through its homepage at: <https://www.rsj.or.jp/pub/ar/submission.html>. Templates for the manuscript as well as instructions for the Authors are available at the homepage.

Website: Further information will be provided via the website:
<https://sites.google.com/view/nonlinear-robot-control/hom>

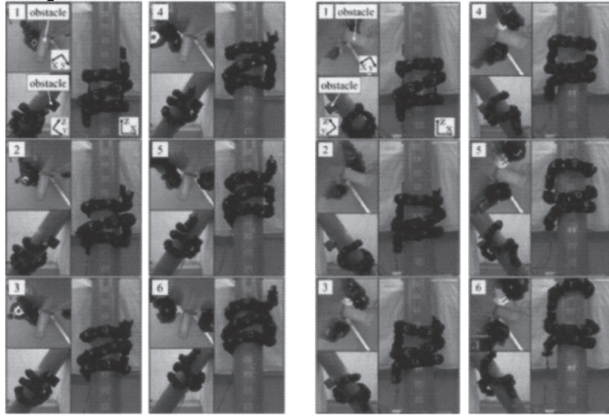
Full papers

Design for snake robot motion via partial grasping on pipes

Ryoga Konishi, Mizuki Nakajima, Kazuo Tanaka, Fumitoshi Matsuno & Motoyasu Tanaka

Pages: 227-240 *Keywords:* Snake robot, motion on a pipe, obstacle avoidance

Graphical Abstract

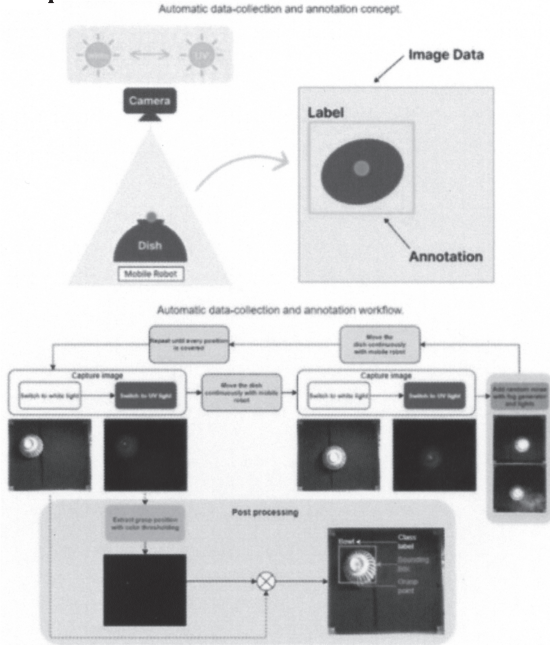


Automatic data collection for object detection and grasp-position estimation with mobile robots and invisible markers

Suraj Prakash Pattar, Thomas Killus, Tsubasa Hirakawa, Takayoshi Yamashita, Tetsuya Sawanobori & Hironobu Fujiyoshi

Pages: 241-256 *Keywords:* Computer vision, data collection, annotation, object detection, grasp-position estimation

Graphical Abstract

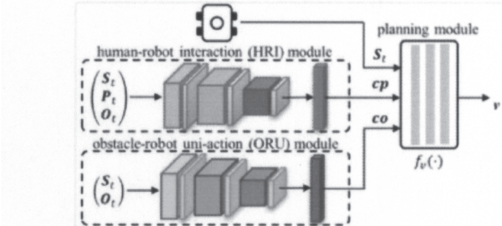
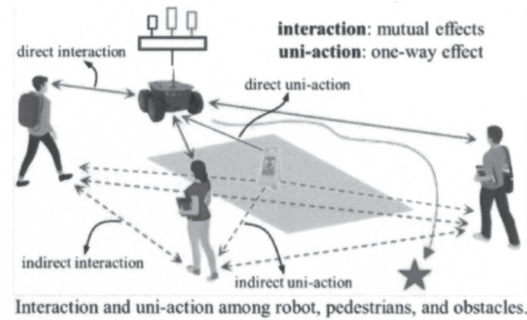


Robot navigation in crowds via deep reinforcement learning with modeling of obstacle uni-action

Xiaojun Lu, Hanwool Woo, Angela Faragasso, Atsushi Yamashita & Hajime Asama

Pages: 257-269 *Keywords:* Robot navigation, deep reinforcement learning, human-robot interaction, obstacle-robot uni-action, reward shaping

Graphical Abstract (upper right column)



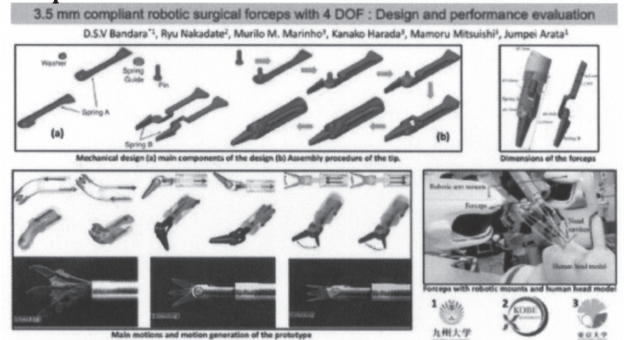
Network architecture: HRI module, ORU module, and planning module.

3.5 mm compliant robotic surgical forceps with 4 DOF : design and performance evaluation

Hayato Mikami, Mami Sakata, Keisuke Shima, Tomoyuki D. S. V. Bandara, Ryu Nakadate, Murilo M. Marinho, Kanako Harada, Mamoru Mitsuishi & Jumpei Arata

Pages: 270-280 *Keywords:* Compliant mechanism, forceps, minimally invasive surgery, surgical manipulator, surgical robotics

Graphical Abstract

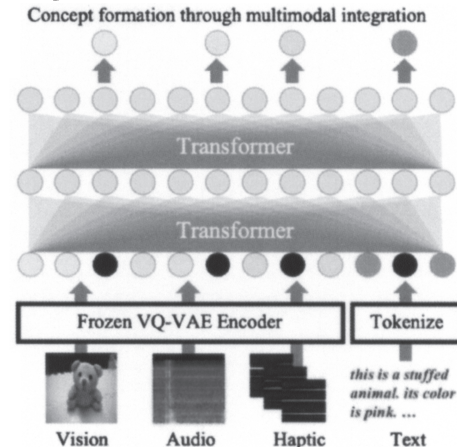


Concept formation through multimodal integration using multimodal BERT and VQ-VAE

Kazuki Miyazawa & Takayuki Nagai

Pages: 281-296 *Keywords:* Multimodal learning, robot learning, transformers, concept formation, natural language processing

Graphical Abstract



お知らせ

終身会員制度のご案内

<ご案内>

日本ロボット学会では、このたび新たな会員資格として終身会員を制定いたしました。趣旨は、65歳以上の方に、経済的なご負担をかけない形で、続けて学会員として学会活動にご参加を頂きたいというものです。下記の条件を全て満たす方で、**正会員から終身会員への種別変更の申請を頂いた方**につき、理事会での審議の上、終身会員と認定させていただきます。下記の終身会員の特典、無効化事項および終身会員への移行に伴う年会費の支払条件をご確認の上、ご検討頂ければ幸いです。

<終身会員になるための条件>

- 1) 65歳以上の正会員
- 2) 種別変更申請時点で常勤職を持たない方
- 3) 種別変更申請時の年度までの年会費を納入済みであること

<終身会員の特典と無効化事項>

● 特 典

- 1) 種別変更申請のあった年度の次の年度分からの年会費の支払が免除されます。
- 2) 下記の無効化事項を除き、学術講演会や講習会等の参加費の会員価格、日本ロボット学会誌および欧文誌“Advanced Robotics”の電子購読等の会員専用サービスは引き続き提供させていただきます。

● 無効化事項

- 1) 学会誌冊子の配布を停止させていただきます。ただし、最新号以外の解説記事および論文は、J-Stageにて電子閲覧できます。また、会告記事は、学会HPより最新版のものをご覧いただけます。
- 2) 定款第5条に定める代議員の選挙権、被選挙権および立候補権が無くなります。
- 3) 定款第5条10項に定める各種書面の閲覧要求の権利が無くなります。

<終身会員への移行に伴う年会費の支払条件>

正会員から終身会員への種別変更を申請された時点の年度までの年会費はお支払い頂きます。また申請時点の年度以前の年度分の未納年会費についてもお支払い頂きます。その上で、種別移行が受理された場合、申請時点の年度の次年度分からの年会費を免除させていただきます。また申請時点までに、次年度分の年会費を前納頂いていた場合には、前納された年会費を返金させていただきます。なお、日本ロボット学会の年度は、1月1日~12月31日となっております。

<申請手続き>

正会員から終身会員への種別変更をご希望の方は、下記の項目をご記入の上、下記事務局宛てにご返答ください。頂いた申請については、理事会にて審議させて頂いた上で結果を連絡させていただきます。

会員番号：
会員氏名：
生年月日：西暦 年 月 日
住所等の最新の会員情報に関しては、学会HP 会員専用サービス(https://www.rsj.or.jp/members/index.html)より改訂頂ければ幸いです。

<申請の送付先および本件に関する問い合わせ先>

一般社団法人 日本ロボット学会 事務局 会員管理係

Email: service@rsj.or.jp Tel: 03-3812-7594 Fax:03-3812-4628

〒113-0033 東京都文京区本郷 2-19-7 ブルービルディング 2階

以 上

カレンダー

(2023年4月～2023年11月)

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
4/21	23-1 ポリマーフロンティア 21	オンライン		41 巻 2 号・会告 3
5/16～6/2	第 429 回講習会「熟練者の技能伝承のデジタル化 ～最先端技術から応用事例まで～」	オンライン		41 巻 3 号・会告 4
5/22・5/23	日本機械学会関西支部 第 385 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」	オンライン		41 巻 3 号・会告 4
5/25・5/26	2023 年春季フルードパワーシステム講演会および併設セミナー	東 京		41 巻 2 号・会告 3
5/29	AI・データサイエンス特別シンポジウム「デジタルツイン」	東 京		40 巻 9 号・会告 17
5/31～6/2	第 28 回計算工学講演会	茨 城		41 巻 1 号・会告 5
6/6・6/7	講習会「破壊力学の基礎と最新応用」	京 都		41 巻 2 号・会告 3
6/22・6/23	安全工学シンポジウム 2023	東 京・ オンライン		41 巻 2 号・会告 3
6/28～7/1	ロボティクス・メカトロニクス講演会 2023	愛 知		40 巻 10 号・会告 12
7/9～7/14	IFAC World Congress 2023	神 奈 川		40 巻 9 号・会告 16
7/13・7/14	3次元画像コンファレンス 2023	京 都・ オンライン		41 巻 3 号・会告 4
7/23～7/25	第 18 回マシビジョン応用に関する国際会議 (MVA2023)	静 岡		40 巻 10 号・会告 12
8/6～8/9	2023 IEEE メカトロニクス及びオートメーション国際会議 (IEEE ICMA 2023)	China		40 巻 9 号・会告 16
8/22～8/24	2023 年電気学会産業応用部門大会	愛 知		41 巻 2 号・会告 3
8/28～8/31	Dynamics and Design Conference 2023	愛 知・ オンライン		41 巻 3 号・会告 4
9/5～9/7	第 21 回建設ロボットシンポジウム	北 海 道		41 巻 2 号・会告 3
9/6～9/8	2023 年度工学教育研究講演会	広 島・ オンライン		41 巻 3 号・会告 4
11/5～11/10	The 16th IFToMM World Congress	東 京		40 巻 10 号・会告 12
11/15・11/16	第 4 回 AI・データサイエンスシンポジウム	石 川・ オンライン		41 巻 2 号・会告 3
11/25・11/26	第 44 回バイオメカニクス学術講演会 (SOBIM2023 in 北九州)	福 岡		41 巻 3 号・会告 4

(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。)

*日程などが変更になる場合があります。最新の情報は各主催者の HP などをご確認下さい。

主催行事のお知らせ



主催 一般社団法人 日本ロボット学会

協賛(予定) 計測自動制御学会、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、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、日本設計工学会、日本人間工学会、日本バーチャルリアリティ学会、農業食料工学会、バイオメカニズム学会、日本知能情報ファジィ学会、日本フルードパワーシステム学会、自動車技術会、ヒューマンインタフェース学会、サービス学会、レーザー学会

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、IEEE Robotics and Automation Society Japan Joint Chapter

各種締切日(予定)
2023年4月10日(月) 正午 オーガナイズドセッション申込締切
2023年6月14日(水) 正午 講演申込締切
2023年6月30日(金) 機器・書籍・カタログ展示、スポンサーシップ申込締切
2023年7月12日(水) 正午 論文投稿締切
2023年8月14日(月) 正午 事前参加登録締切

開催会場 宮城県 仙台国際センター 展示棟(〒980-0856 仙台市青葉区青葉山無番地)
※「仙台駅」→(仙台市営地下鉄 東西線で5分)→「国際センター駅」

学会一時託児(託児費用は学会負担予定。申込み多数の場合、変更の可能性あり。)
乳幼児・児童を同伴する参加者のために、会場内ないし近隣にて一時託児サービス(事前申し込み・完全予約制)を提供いたします。利用を希望・検討されている方は人数の概数把握のため、担当委員にお知らせください。詳細は講演会ホームページを御覧ください。

一般講演の募集

講演申込、概要集および講演論文原稿(PDF形式)の投稿は、インターネット経由で行います。
※日本ロボット学会誌の「レター」(速報論文、4ページ以内)として期日までに所定の方法でご投稿いただいた場合も、学術講演会で発表していただけます。レターの論文誌への採否は、通常の査読プロセスを経て行われ、採録時は別途掲載料が請求されます。詳細は講演会ホームページを御覧ください。

スポンサーシップ、機器・書籍・カタログ展示の募集

本講演会は、例年約700件の講演論文発表と、約1200名の参加があります。今年は大学の小部屋ではなく、国際センターの大ホールでご出展いただけます。この機会に、賛助会員をはじめ企業の皆様には、スポンサー、展示、広告掲載をぜひご検討ください。詳細は講演会ホームページを御覧ください。

開催組織 実行委員長 大野和則(東北大学)、実行副委員長 平田泰久(東北大学)、
実行副委員長 田村雄介(東北大学)、プログラム委員長 石上玄也(慶応大学)

問い合わせ rsj2023-staff@rm.is.tohoku.ac.jp (RSJ2023 実行委員会)
ホームページ <https://ac.rsj-web.org/2023/> (右のQRコードからアクセス)



共催・協賛行事のお知らせ

本会協賛行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
第 429 回講習会「熟練者の技能伝承のデジタル化 ～最先端技術から応用事例まで～」	(公社)精密工学会	2023 年 5 月 16 日(火)～6 月 2 日(金) オンライン	公益社団法人精密工学会 〒102-0073 東京都千代田区九段北 1-5-9 九段誠和ビル 2F TEL：03-5226-5191 FAX：03-5226-5192
日本機械学会関西支部 第 385 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」	一般社団法人日本機械学会関西支部	2023 年 5 月 22 日(月)・5 月 23 日(火) オンライン	一般社団法人日本機械学会 関西支部事務局 〒550-0004 大阪市西区鞠本町 1-8-4 大阪科学技術センタービル内 TEL：06-6443-2073 FAX：06-6443-6049 E-mail：info@kansaijsme.or.jp
3次元画像コンファレンス 2023	3次元画像コンファレンス 2023 実行委員会	2023 年 7 月 13 日(木)・7 月 14 日(金) kokoka 京都市国際交流会館・オンライン	3次元画像コンファレンス 2023 実行委員会 〒169-0073 新宿区百人町 2-21-27 アドコム・メディア(株)内 TEL：03-3367-0571 FAX：03-3368-1519 E-mail：info@3d-conf.org
Dynamics and Design Conference 2023 一般社団法人日本機械学会 (機械力学・計測制御部門)		2023 年 8 月 28 日(月)～8 月 31 日(木) 名古屋大学東山キャンパス・オンライン	D&D2023 実行委員会 E-mail：dd2023@jsme.or.jp
2023 年度工学教育研究講演会 日本工学教育協会 中国・四国工学教育協会		2023 年 9 月 6 日(水)～9 月 8 日(金) 広島大学東広島キャンパス・オンライン	日本工学教育協会 川上理英 TEL：03-5442-1021 FAX：03-5442-0241 E-mail：kawakami@jsee.or.jp
第 44 回バイオメカニズム学術講演会 (SOBIM2023 in 北九州)	バイオメカニズム学会	2023 年 11 月 25 日(土)・11 月 26 日(日) 北九州国際会議場(北九州市小倉北区浅野 3-9-30)	第 44 回バイオメカニズム学術講演会運営事務局 九州工業大学 機械知能工学科 坂井伸朗 〒804-8550 北九州市戸畑区仙水町 1-1 E-mail：sobim2023@gmail.com

理事会報告

第122回理事会

日時：2023年1月25日（水）14：00～17：00

場所：日本ロボット学会事務局，オンライン（遠隔，Zoom）

出席理事：村上弘記，菅野重樹，小椋優（遠隔），伊藤真平（遠隔），小野幸彦（遠隔），遠藤玄（遠隔），星野由紀子（遠隔），前田雄介（遠隔），菅原雄介（遠隔），山本江（遠隔），辻俊明（遠隔），横田諭（遠隔），上田悦子（遠隔），姜山（遠隔），大野和則（遠隔），中西淳（遠隔），田原健二（遠隔），山野辺夏樹（遠隔），香月理絵（遠隔，記）

出席理事数：19名（理事総数21名，過半数11名以上）

出席監事：浅田稔（遠隔）

事務局：細田祐司（遠隔），水谷俊徳（遠隔）

〈議事〉

1. 議事録確認

第121回理事会議事録が承認された。

2. 審議・報告事項

2.1 会長・副会長・庶務関連事項

- 役員候補者が報告された。
- 一般社団法人日本ロボット学会 事務局職員に関する規程のうち，嘱託と派遣社員に関する記載の追加が承認された。

2.2 学術講演会関連事項

(1) RSJ2023 スポンサー，機器展示，書籍展示の検討状況が報告された。

2.3 事業関連事項

(1) 2023年度学術講演会関連賞選考小委員会委員の変更が承認された。

2.4 企画関連事項

(1) 実用化技術賞規程第8条の1団体あたりの受賞者数の変更が承認された。

2.5 財務関連事項

(1) 2022年11月末までの財務状況が報告された。

3. 定例報告事項

(1) 下記の内訳で，会員総数は3,517名となり，賛助会員は96団体117口となったことの報告があり，入会および退会の申請が承認された。

・正会員：2,754名（入会8名，復会0名，退会6名，会員資格喪失35名，種別変更 学A→正：1名増，学B→正：1名増，正→学A：0名減，正→学B：1名減，正→終：2名減，正→名誉：0名減），学生会員A：159名（入会2名，復会0名，退会0名，会員資格喪失16名，種別変更 学A→正：1名減，正→学A：0名増，学A→学B：2名減，学B→学A：0名），学生会員B：421名（入会12名，復会0名，退会7名，会員資格喪失58名，種別変更 学B→正：1名減，正→学B：1名増，学A→学B：2名増，学B→学A：0名減），終身会員：172名（退会4名，種別変更2名増），名誉会員：11名（退会0名）

(2) 国内外協賛・後援・協力案件の報告があった。

新入会員

(2023年2月入会の会員)

正会員

18485 瀬島 吉裕 18491 上原 皓 18493 平澤 遼
18497 肥後 亮佑 18506 仲野 聡史 18520 中臺久和巨

学生会員

18483 吉村 弥晏 18484 河田竜太郎 18486 相川 佑也
18487 亀倉 一真 18488 宮本 杏樹 18489 磯村 陽平
18490 山口 優希 18492 小西 駿介 18494 楠山 弘基
18495 神田 皆人 18496 シロタ和輝 18498 岡田 龍斗
18499 林出 和之 18500 宮下 佳以 18501 林 晃生
18502 新井那由多 18503 瀬沼 涼 18504 藤井 勇太
18505 柿木 広人 18507 東峰 太貴 18508 菊池 隼
18509 新川 馨子 18510 天野 健人 18511 PICH DAVID
18512 山内 耀斗 18513 多田 遥香 18514 民谷 俊介
18515 内山 活 18516 横山 高暉 18517 黒須 賢志
18518 森 翔太 18519 小宅 大地 18521 大原 迪久
18522 竹内 聖登 18523 榎屋 望 18524 日比 貴祐
18525 西山 宙希 18526 坂本 龍音 18527 近藤 孝哉
18528 大滝 梨乃 18529 廣垣 賢豊 18530 高橋龍乃介
18531 南井 康佑 18532 柏木 僚太 18533 佐野 峻輔
18534 大平 陽希 18535 國方 碩人 18536 和田 拓真

刊行物のご案内

第 23 回 学術講演会講演概要集 (予稿集 CD-ROM 付)	本学会個人会員 5,000 円
	本学会個人会員以外 10,000 円
第 24 回 学術講演会講演概要集 (予稿集 CD-ROM 付)	本学会個人会員 5,000 円
	本学会個人会員以外 10,000 円
第 25 回 学術講演会講演概要集 (予稿集 CD-ROM 付)	本学会個人会員 6,000 円
	本学会個人会員以外 12,000 円
第 26 回 学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	本学会個人会員 6,000 円
	本学会個人会員以外 12,000 円
第 27 回 学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	本学会個人会員 6,000 円
	本学会個人会員以外 12,000 円
第 28 回 学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	本学会個人会員 6,000 円
	本学会個人会員以外 12,000 円
第 29 回 学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	本学会個人会員 6,000 円
	本学会個人会員以外 12,000 円
第 30 回 学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	本学会個人会員 10,000 円
	本学会個人会員以外 12,000 円
第 31 回 学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	本学会個人会員 10,000 円
	本学会個人会員以外 12,000 円
第 32 回 学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	本学会個人会員 10,000 円
	本学会個人会員以外 12,000 円
第 33 回 学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	本学会個人会員 10,000 円
	本学会個人会員以外 12,000 円
第 34 回 学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	本学会個人会員 10,000 円
	本学会個人会員以外 12,000 円
第 35 回 学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	本学会個人会員 10,000 円
	本学会個人会員以外 12,000 円
第 36 回 学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	本学会個人会員 10,000 円
	本学会個人会員以外 12,000 円
第 37 回 学術講演会予稿集 DVD-ROM	本学会個人会員 10,000 円
	本学会個人会員以外 12,000 円
第 38 回 学術講演会予稿集 DVD-ROM	本学会個人会員 10,000 円
	本学会個人会員以外 12,000 円
第 14 回 ロボティクスシンポジウム予稿集	10,000 円
第 18 回 ロボティクスシンポジウム予稿集	10,000 円
第 21 回 ロボティクスシンポジウム予稿集	10,000 円

※以上のものはいずれも消費税込、送料は別にかかります。

刊行物のご注文は書面(FAX)または Email にて事務局あてにお申し込みください。Email: order@rsj.or.jp
 会員の方で学会誌を巻毎にまとめてお申し込みの場合は会費と同額で、その他の場合は実費として第1巻～第8巻2号まで1冊1,500円、第8巻4号より1冊2,000円、第12巻1号より1冊2,500円(いずれも消費税、送料別)でお求めになれます。また、第36巻1号以前の在庫につきましても事務局あて別途お問い合わせください。

日本ロボット学会誌

第 36 巻	第 1 号	〔特集〕	サステナブルを目指すロボティクス
	第 2 号	〔 〕	ヒューマノイド・ロボティクス 2016 夏の学校
	第 3 号	〔 〕	超音波で視る・動かす・癒やす、そして、触れる
	第 4 号	〔 〕	ロボット考学
	第 5 号	〔 〕	マニピュレーション・レビュー
	第 6 号	〔 〕	原子力発電所事故対応ロボットの現状Ⅰ—廃炉作業最前線
	第 7 号	〔 〕	原子力発電所事故対応ロボットの現状Ⅱ—人材育成、インフラ整備、シミュレーション
	第 8 号	〔 〕	第 35 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号
	第 9 号	〔 〕	開かれた知能
	第 10 号	〔 〕	テレインジスタンスと社会実装
第 37 巻	第 1 号	〔 〕	ソフトロボティクス
	第 2 号	〔 〕	多脚生物の歩容とロボットによる実現
	第 3 号	〔 〕	World Robot Summit 2018
	第 4 号	〔 〕	人間機械協調系
	第 5 号	〔 〕	触覚センサの要素技術・応用技術
	第 6 号	〔 〕	食品マニピュレーションのためのロボット技術
	第 7 号	〔 〕	衛星測位とロボティクス
	第 8 号	〔 〕	産業用ロボットの IoT 化
	第 9 号	〔 〕	ImPACT タフ・ロボティクス・チャレンジ
	第 10 号	〔 〕	人手不足に効く協働ロボット・自動化システム
第 38 巻	第 1 号	〔 〕	ヒトとロボットの共生社会のための哲学・心理学・法学
	第 2 号	〔 〕	福祉ロボットの社会実装
	第 3 号	〔 〕	実災害現場に求められるロボット技術
	第 4 号	〔 〕	スポーツとロボティクス
	第 5 号	〔 〕	ロボットの国際標準化に立ち向かえ
	第 6 号	〔 〕	AI ベースドロボットマニピュレーション最前線
	第 7 号	〔 〕	さがみロボット産業特区が育むロボットたち
	第 8 号	〔 〕	デザイン思考を取り入れたロボットの社会実装
	第 9 号	〔 〕	教育・技術開発の場としてのロボットコンテスト
	第 10 号	〔 〕	身体と環境の相互作用
第 39 巻	第 1 号	〔 〕	ロボットと哲学：哲学的観点から見たロボット研究
	第 2 号	〔 〕	NEDO 先導研究プログラム
	第 3 号	〔 〕	手術ロボットの社会実装
	第 4 号	〔 〕	3D プリンティングとロボティクス
	第 5 号	〔 〕	ロボットと言語
	第 6 号	〔 〕	極限作業ロボット
	第 7 号	〔 〕	強化学習最先端とロボティクス
	第 8 号	〔 〕	ERATO 稲見自在化身体プロジェクト
	第 9 号	〔 〕	ワイヤ機構とロボティクス
	第 10 号	〔 〕	収穫ロボット
第 40 巻	第 1 号	〔 〕	〈ヒト中心の〉未来情報社会再考
	第 2 号	〔 〕	海外でのロボティクス研究活動
	第 3 号	〔 〕	ロボットへの応用に向けた AI の品質
	第 4 号	〔 〕	索状ロボットの昨日・今日・明日
	第 5 号	〔 〕	把持と操りのためのロボットハンド最前線
	第 6 号	〔 〕	福島ロボットテストフィールド
	第 7 号	〔 〕	デジタルツインと人・ロボット協調
	第 8 号	〔 〕	触覚と疼痛、意識と無意識、知覚と認知
	第 9 号	〔 〕	予測に基づくロボットの動作学習
	第 10 号	〔 〕	ベイズ推論の新体系と未来
第 41 巻	第 1 号	〔 〕	ロボット ELSI 研究の現状と課題
	第 2 号	〔 〕	身体のダイナミクスと環境の相互作用から創発する受動的な脚ロコモーション

一般社団法人 日本ロボット学会 令和5・6年度(2023・2024年)役員

理事

会長
 *菅野 重樹 (早稲田大学)
 副会長
 *久保田哲也 (川崎重工業)
 *木口 量夫 (九州大学)
 庶務担当
 香月 理絵 (東芝)
 *岸 宏亮 (オリンパス)
 財務担当
 小野 幸彦 (日立製作所)
 *堀内 悠平 (川崎重工業)
 企画・広報担当
 星野由紀子 (川田テクノロジーズ)
 *宮田なつき (産業技術総合研究所)
 学会誌担当
 菅原 雄介 (東京工業大学)
 *田村 雄介 (東北大学)
 欧文誌担当
 辻 俊明 (埼玉大学)

*谷口 忠大 (立命館大学)
 事業担当
 姜 山 (富士通)
 *安孫子聡子 (芝浦工業大学)
 上田 悦子 (大阪工業大学)
 *入部 正継 (大阪電気通信大学)
 学術講演会担当
 大野 和則 (東北大学)
 *河合 俊和 (大阪工業大学)
 国際担当
 山野辺夏樹 (産業技術総合研究所)
 *松原 崇充 (奈良先端科学技術大学院大学)
 *上出 寛子 (名古屋大学)
 監 事
 松野 文俊 (京都大学)
 *村上弘記 (IHI)

無印 2022年3月より2024年総会時まで
 *印 2023年3月より2025年総会時まで

一般社団法人 日本ロボット学会 代議員

任期：2021年3月～2025年3月 50音順

石黒 浩 (大阪大学)	亀井 泉寿 (ロボティック・バイオロ ジー・インスティテュート)	長井 志江 (東京大学)
一藁 秀行 (日立製作所)	榎原 伸明 (アイシン精機)	永岡 健司 (九州工業大学)
牛久 祥孝 (オムロンサイニクエッ クス/Ridge-i)	小林 亮介 (日立製作所)	永谷 圭司 (東京大学)
内部 英治 (国際電気通信基礎技術 研究所)	小山 虎 (山口大学)	中村 恭之 (和歌山大学)
太田 祐介 (千葉工業大学)	塩見 昌裕 (国際電気通信基礎技術 研究所)	並木 明夫 (千葉大学)
岡田 聡 (日立GEニュークリア・ エナジー)	渋川 文哉 (IHI)	新妻実保子 (中央大学)
岡田 浩之 (玉川大学)	高橋 泰岳 (福井大学)	蓮沼 仁志 (川崎重工業)
上出 寛子 (名古屋大学)	武居 直行 (東京都立大学)	林 浩一郎 (IHI)
	田中 文英 (筑波大学)	松本 吉央 (産業技術総合研究所)
	長井 隆行 (大阪大学)	光永 法明 (大阪教育大学)
		吉川雄一郎 (大阪大学)
		吉田 洋明 (日本大学)

一般社団法人 日本ロボット学会 代議員

任期：2023年3月～2027年3月 50音順

青木 岳史 (千葉工業大学)	衣川 潤 (福島大学)	前田 雄介 (横浜国立大学)
有木 由香 (ソニーグループ)	菅沼 直孝 (東芝エネルギーシステムズ)	横田 諭 (福岡工業大学)
植木 美和 (富士通)	高木 健 (広島大学)	松添 静子 (富士通)
内山瑛美子 (東京大学)	田原 健二 (九州大学)	三浦 智 (東京工業大学)
遠藤 玄 (東京工業大学)	田村 佳宏 (三菱重工業)	盛真 唯子 (日本精工)
遠藤 央 (東京工業大学)	橋本 浩一 (東北大学)	山本 大介 (東芝)
大川 一也 (千葉大学)	原口 大輔 (東京工業高等専門学校)	米澤 直晃 (青山学院大学)
大武美保子 (理化学研究所)	測脇 大海 (横浜国立大学)	若林 勇太 (舞鶴工業高等専門学校)
太田 順 (東京大学)	Venture (東京大学/産業技術総合 Gentiane 研究所)	
小椋 優 (IHI)	干場功太郎 (東京工業大学)	
小田嶋成幸 (富士通)		

— 会誌編集委員会委員 —

<p>委員長 菅原雄介(東京工大) *植村充典(立命館大) *佐倉 統(東京大学) 日永田智絵(奈良先端科技大)</p> <p>論文査読小委員長 松野文俊(京都大) 内山瑛美子(東京大) *志鷹拓哉(川崎重工業) 深野 亮(コマツ)</p> <p>査読分野委員長 田村雄介(東北大) 浦 大介(大阪大) 新竹 純(電気通信大学) 増田容一(大阪大)</p> <p>野田哲男(大阪工大) *大谷拓也(早稲田大) *菅 佑樹(シカゴ大学) *舛屋 賢(宮崎大)</p> <p>琴坂信哉(埼玉大) *岡田佳都(東北大) *菅原雄介(東京工大) *松浦和也(東洋大)</p> <p>永谷圭司(東京大) *尾崎功一(宇都宮大) *鈴木昭二(公立ほこだて未来大) 峯下弘毅(神奈川大)</p> <p>浅田 稔(大阪大) *垣内洋平(豊橋技科大) *鈴木 剛(東京電機大) 宮野竜也(豊田中研)</p> <p>委 員 *秋元俊成(日本工大) 笠井栄良(ソニ一) *瀬名秀明(作家) *明和政子(京都大)</p> <p>*有我祐一(山形大) *笠木雅史(広島大) *高島昭彦(北海道科学大) 森川玲於奈(三菱重工)</p> <p>*安藤 健(パナソニック) *上出寛子(名古屋大) *玉本拓巳(福岡工大) *安川真輔(九州工大)</p> <p>*安藤慶昭(産総研) 橘高達也(安川電機) *池 勇 勳(北陸先端科技大) 山川寛晶(日 立)</p> <p>池田圭吾(北海道科学大) 清川拓哉(奈良先端科技大) *土井智晴(大阪府大高専) *吉岡 崇(香川高専)</p> <p>*石上玄也(慶應大) *久木田水生(名古屋大) 仲野聡史(名古屋工大) *ルイ笠原純ユネス(東京大)</p> <p>板寺駿輝(産総研) *沓澤 京(東北大) *中元善太(安川電機) 若林勇太(舞鶴高専)</p> <p>井出 勝(富士通) 小村 啓(九州工業大学) *新妻実保子(中央大学) *は論文査読小委員会委員</p> <p>稲谷龍彦(京都大) *古茂田和馬(東 芝) *野口博史(大阪市立大)</p> <p>*上野隆雄(東急建設) *小山 虎(山口大学) 濱崎峻資(中央大)</p>

— 学生編集委員 —

石井優丞(中央大)	下田祐輔(中央大)	東 和 樹(大阪大)	元田智大(大阪大)
伊藤文臣(中央大)	寺山伊織(中央大)	土方祥平(名古屋工大)	山岡 悠(大阪大)
鶴澤匠吾(中央大)	寺山隼矢(東北大)	平山智貴(大阪大)	山本晃平(東北大)
小嶋麻由佳(東京大)	中村優真(名古屋工大)	藤谷希一(中央大)	
清水空博(名古屋工大)	西出航陽(福島大)	牧原昂志(大阪大)	

複写される方へ

一般社団法人日本ロボット学会は一般社団法人 学術著作権協会(学著協)に複写に関する権利委託をしていますので、本誌に掲載された著作物を複写したい方は、学著協より許諾を受けて複写して下さい。但し、社団法人日本複写権センター(学著協より複写に関する権利を再委託)と包括複写許諾契約を締結されている企業の社員による社内利用目的の複写はその必要はありません(※社外頒布用の複写は許諾が必要です)。

権利委託先: 一般社団法人 学術著作権協会

〒107-0052 東京都港区赤坂9-6-41 乃木坂ビル3階

電話: 03-3475-5618 FAX: 03-3475-5619 E-mail: info@jaacc.jp

注意: 複写以外の許諾(著作物の転載・翻訳等)は、学著協では扱っていませんので、直接日本ロボット学会へご連絡ください(TEL: 03-3812-7594)。

また、アメリカ合衆国において本書を複写したい場合は、次の団体に連絡して下さい。

Copyright Clearance Center, Inc.

222 Rosewood Drive, Danvers, MA 01923 USA

Phone: 1-978-750-8400 FAX: 1-978-646-8600

日本ロボット学会誌(第41巻3号)(税込価格 2,750円)

©編集・発行 一般社団法人日本ロボット学会 発行人 細田祐司

〒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

本誌掲載記事の無断転載を禁じます。